



РАЗУМНОЕ ПОВЕДЕНИЕ И ЯЗЫК
LANGUAGE AND REASONING

Е. А. ГРИШИНА

РУССКАЯ ЖЕСТИКУЛЯЦИЯ С ЛИНГВИСТИЧЕСКОЙ ТОЧКИ ЗРЕНИЯ

Корпусные исследования



РАЗУМНОЕ ПОВЕДЕНИЕ И ЯЗЫК

LANGUAGE AND REASONING

V. V. VINOGRADOV RUSSIAN LANGUAGE INSTITUTE OF RAS

ELENA A. GRISHINA

RUSSIAN GESTURES
FROM A LINGUISTIC
PERSPECTIVE

A collection of corpus studies



LRC Publishing House
Languages of Slavic Culture
Moscow 2017

ИНСТИТУТ РУССКОГО ЯЗЫКА им. В. В. ВИНОГРАДОВА РАН

Е. А. ГРИШИНА

РУССКАЯ ЖЕСТИКУЛЯЦИЯ С ЛИНГВИСТИЧЕСКОЙ ТОЧКИ ЗРЕНИЯ

Корпусные исследования



Издательский Дом ЯСК
Языки славянской культуры
Москва 2017

УДК 80/81
ББК 81.1
Г 85

*Утверждено к печати Ученым советом
Института русского языка имени В. В. Виноградова РАН*

Рецензенты:
д-р филол. н. В. И. Подлесская,
д-р филол. н. Т. Е. Янко

Гришина Е. А.

Г85 Русская жестикуляция с лингвистической точки зрения (корпусные исследования). — М.: Издательский Дом ЯСК: Языки славянской культуры, 2017. — 744 с., ил. — (Разумное поведение и язык. Language and Reasoning.)

ISBN 978-5-94457-301-8

Книга содержит корпусные исследования в области жестикуляционной лингвистики. На материале Мультимедийного русского корпуса (МУРКО) автор исследует систему русских указательных жестов (ручные и головные указания, автоуказание), русские иконические (изобразительные) жесты, жестикуляционную топологию (расположение жеста в пространстве), отражение в жестикуляции точки зрения говорящего, а также служебные жесты, сопровождающие русскую речь. Русская жестикуляция впервые описана систематически в ее отношении к русской устной коммуникации.

The book contains corpus studies in the field of gestural linguistics. Drawing the data from Multimodal Russian corpus (MURCO), it examines the system of Russian pointing gestures (hand and head pointings, autodeixis), Russians iconic (representational) gestures, gestural topology (spatial location of the gesture), the speaker's point of view represented in gesticulation, as well as auxiliary gestures that accompany Russian speech. This is the first systematic description of Russian gestures in their relation to Russian oral communication.

УДК 80/81
ББК 81.1

*В оформлении переплета использованы фрагменты рисунков Л. Бакста
«Танцующая вакханка» и «Беотиец»*

© Гришина Е. А., 2016
© Авторы, послесловие, 2017
ISBN 978-5-94457-301-8 © Издательский Дом ЯСК, оформление, издание, 2017

Электронная версия данного издания является собственностью издательства,
и ее распространение без согласия издательства запрещается.

От автора

Предлагаемая вниманию читателей книга является результатом многолетней работы автора. Эта работа ни в коей мере не могла бы состояться, если бы не помощь и поддержка разных людей и организаций. Автор хотел бы им всем выразить благодарность.

Прежде всего это касается команды, в течение многих лет создающей и развивающей **Национальный корпус русского языка**. Эта книга никогда бы не была написана, если бы в 2003 году Е. В. Рахилина не привлекла автора к работе над Корпусом.

Ни с чем не сравнимую поддержку Национальному корпусу русского языка оказала и оказывает компания «**Яндекс**», прежде всего — программисты Алексей Зобнин, Игорь Шалыминов, Семен Давыдов и Андрей Аброскин. А если бы не благословение и защита безвременно покинувшего нас и оставившего нас безутешными Ильи Сегаловича, то не состоялась бы не только эта книга, но и огромное число лингвистических исследований последних лет, которые используют данные Национального корпуса русского языка.

Автор хотел бы поблагодарить **Институт русского языка РАН**, в котором он имеет счастье работать, и прежде всего его руководство — А. М. Молдована, М. Л. Каленчук, В. А. Плунгяна, В. А. Пыхова, Л. П. Крысина и ныне, к неизбывному сожалению, покойного В. М. Живова. Благодаря неустанным усилиям этих людей в Институте созданы условия, в высшей степени комфортные для творческой реализации работающих в нем лингвистов.

В течение многих лет, начиная с 2006 г., работу автора по созданию устного модуля Национального корпуса русского языка, в т. ч. и Мультимедийного русского корпуса (МУРКО), материалы которого легли в основу этой книги, поддерживал **Российский фонд фундаментальных исследований**. Автор весьма обязан руководству фонда и рецензентам, оценивавшим авторские проекты.

Безусловно, созданию этой книги способствовала такая постоянно действующая площадка, как ежегодная международная конференция «**Диалог**», в ходе которой лингвисты могут апробировать на грамотной и требовательной аудитории самые разные, иногда отдающие творческим безумием идеи. Благодаря В. П. Селегею, оргкомитету конференции и ее редколлегии автор книги имел возможность регулярно представлять лингвистической общественности свои наработки в области жестикulatoryной лингвистики.

Автор благодарит за многолетнюю самоотверженную работу команду **Мультимедийного русского корпуса (МУРКО)**, который, безусловно, еще

послужит славе российской лингвистики, — прежде всего С. О. Савчук, А. А. Курсакову, С. Б. Иванютина, А. А. Махову, Л. Д. Алексеевского.

Огромной поддержкой для автора были первые читатели и рецензенты, а также просто заинтересованные слушатели — В. И. Беликов, Л. М. Захаров, А. А. Кибрик, И. М. Кобозева, А. А. Котов, Г. Е. Крейдлин, О. Ф. Кривнова, И. Б. Левонтина, Е. В. Падучева, В. А. Плунгян, В. И. Подлесская, Е. В. Рахилина, С. О. Савчук, Д. В. Сичинава, А. Я. Шайкевич, Л. Л. Шестакова, Т. Е. Янко. Без их духоподъемных отзывов автор чувствовал бы себя гораздо менее уверенным в правильности выбранного направления исследований.

Огромную благодарность автор выражает врачам, которые, сколько могли, поддерживали в рабочем состоянии весьма несовершенный организм автора, — Д. А. Царегородцеву, М. Б. Ориновскому, М. П. Барановой.

И, наконец, автор хочет поблагодарить своих учителей, прежде всего — А. А. Зализняка: если автором и достигнуто что-то на лингвистическом поприще, то только благодаря возможности учиться в течение десятилетий тому, что есть лингвистика и как ею следует заниматься.

1. Введение

1.1. Что такое жест?

Должна ли каждая работа по лингвистике начинаться с определения **слова**? Очевидно, нет. При том что точного и общепринятого определения этого базового лингвистического понятия не существует, среди лингвистов — тем не менее — имеется некоторое единомыслие, во-первых, о том, чем слово отличается от словосочетания или от части слова, а также — чем оно отличается от не-слова, т. е. от некоторого набора звуков, а во-вторых, о том, что слово, безусловно и несомненно, является предметом лингвистики. Именно поэтому лингвистическая работа, сделанная на традиционном материале, не должна ни определять понятие *слово*, ни доказывать, что слово является законным объектом лингвистического изучения.

Ни одно из условий не соблюдается для жеста. Мысль о том, что жест — это такое же лингвистическое явление, как и слово, не очевидна для традиционной лингвистики, во всяком случае, для русской лингвистики. Кроме того, среди ученых нет полного согласия в отношении того, какие именно движения человеческого тела являются жестами.

В связи с этим мы вынуждены начать нашу книгу с рассмотрения тех признаков, которые являются определяющими для жеста¹.

Адам Кендон во второй главе своей классической работы [Kendon 2004] подытожил те свойства жеста, которые используются обычно, чтобы отличить жест от других движений человеческого тела. Таковыми свойствами являются (передаем своими словами):

- осознанность жеста;
- намеренность жеста;
- информативность жеста;
- контролируемость жеста;
- бескорыстие жеста.

¹ Что до мысли, что жестикуляционная лингвистика должна быть включена в состав лингвистики как одна из необходимых составных частей последней, то доказательству этого посвящена наша книга целиком.

Осознанность жеста предполагает, что говорящий², жестикулируя, сознательно производит какие-либо телодвижения, сопровождающие или заменяющие речь. Насколько это соответствует реальности, хорошо иллюстрирует тест, предложенный в следующей цитате:

Большинство жестов рук и мимических движений *производится и осуществляется бессознательно*. Говорящих можно попросить *повторить слово за словом* то высказывание, которое они только что произнесли, и говорящие справятся с этой задачей относительно легко и достаточно успешно. Но очень немногие говорящие смогут правильно воспроизвести *те жесты, которые сопровождали это высказывание*, — не говоря уже о том, чтобы их интерпретировать [Lapaire 2011: 97].

Автор данной книги, работая с Мультимедийным русским корпусом (МУРКО), неоднократно сталкивался с ситуацией, когда на те или иные запросы к корпусу выпадали клипы, включающие его собственные (автора) высказывания, сопровождаемые жестами. И неоднократно же возникала ситуация, когда автор с трудом мог объяснить, почему в том или ином случае он совершает то или иное движение рукой или головой. И если что-то удавалось обосновать вполне достоверно, то вовсе не потому, что автор осознавал свои собственные телодвижения в момент их совершения, а потому, что к этому моменту им уже была проделана определенная аналитическая работа, предлагающая статистически достоверные интерпретации тех или иных жестов.

Таким образом, осознанность жеста вряд ли может рассматриваться как его определяющее качество.

Поскольку неосознанное не может быть намеренным, то **намеренность** жеста как его сущностное, определяющее свойство также вызывает сильные сомнения. Действительно, ряд жестов мы совершаем намеренно, например, если нас просят показать *направление* куда-либо или *форму* какого-либо объекта. Но такие случаи, скорее, являются исключением, а не правилом, и в большинстве случаев мы жестикулируем не только неосознанно, но и не-намеренно. Но и в тех ситуациях, когда мы совершаем жест осознанно и намеренно, за пределами нашего сознания остаются существенные свойства этого жеста: например, направление мы можем указать открытой ладонью или указательным пальцем, ладонь при этом может быть ориентирована вниз, вертикально или вверх, угол между указующей рукой и телом может быть тупым или острым, связка пальцев под ладонью при указании пальцем может быть жесткая или свободная и так далее. Все эти параметры жеста имеют зна-

² В этой книге говорящий одновременно является жестикулирующим. Далее это специально не оговаривается.

чение (в собственно лингвистическом смысле этого слова) — и мы обладаем способностью выбрать тот или иной параметр из общего набора для того, чтобы передать соответствующий семантический компонент. Но при этом выбор этот не осознан и не намерен — при общей осознанности и намеренности жеста.

Под **информативностью** жеста имеется в виду способность жеста передавать информацию слушающему. В высшей степени четко это свойство жеста было сформулировано Десмондом Моррисом в работе [Morris 2002; русский перевод Моррис 2010]:

Жест, в том числе мимический, — это любой знак, подающий визуальный сигнал наблюдателю. Действие превращается в жест, когда оно несет в себе некую коммуникативную информацию и наблюдаемо при этом внешним зрителем. Информация передается либо потому, что жестикулирующий сознательно решается подать сигнал (например, машет кому-либо рукой), либо делает это случайно (например, чихает). Взмах руки — это Основной Знак, поскольку у него нет иной причины или функции. Чихание, напротив, относится к вторичным или Случайным Знакам [Моррис 2010: 37].

С нашей точки зрения, этот параметр является слишком широким. С одной стороны, в отличие от Д. Морриса, мы бы не хотели считать жестом вторичные, или Случайные, по Моррису, знаки: приравнивать чихание к указательному жесту, полагая **оба** телесных действия жестами, нам кажется неправильным (см. об этом ниже). Таким образом, с нашей точки зрения, существенное число телесных действий и движений, которые передают стороннему наблюдателю ту или иную информацию, жестами не являются.

С другой стороны, передать информацию воспринимающему (слушающему) можно только в ситуации, когда наблюдающий/слушающий имеет возможность так или иначе эту информацию воспринять. Однако хорошо известно, что говорящий активно жестикулирует и в отсутствие такой возможности у слушающего, например при разговоре по телефону³.

Если подытожить, то а) передавать информацию может **не только жест** и б) жест **может не передавать информацию** ввиду отсутствия воспринимающего.

³ Впрочем, такой принципиальный сторонник коммуникативной природы жеста, как А. Кендон, полагает, что жестикуляция в ходе телефонного разговора — всего лишь дань привычке жестикулировать в ходе любого разговора (см. [Kendon 1994]). См. также дискуссию о коммуникативной природе жестов в кратком аналитическом обзоре [De Ruiter 2003]. Заметим здесь, что мы ни в коем случае не отрицаем коммуникативную природу жестов, мы всего лишь утверждаем, что сам по себе этот критерий недостаточен для сущностного определения жеста.

Таким образом, реально работающими параметрами, которые отграничивают жест от нежеста, являются, с нашей точки зрения, параметры *контролируемость* и *бескорыстие*. Под **контролируемостью** жеста имеется в виду возможность для говорящего **не совершать** данное физическое действие. Так, например, при проверке невропатологом коленного рефлекса тестируемый не может не двинуть ногой после удара молоточком под надколенником. Человек не может контролировать расширение зрачков, если он испытывает боль. В повседневной жизни практически не контролируются смех и слезы. Таким образом, в отличие от физиологической реакции (ср. чихание, упоминаемое Д. Моррисом), жест говорящим может совершаться или не совершаться, т. е. говорящий выбирает сам — жестиковать ему или нет в данный конкретный момент.

Под **бескорыстием** жеста понимается отсутствие — в случае жестикляции — у движения человеческого тела некоторой практической, утилитарной цели. Если человек протягивает руку, чтобы взять стакан и налить в него воду, то он передает окружающим информацию о том, что ему хочется пить, но это физическое действие — протянутая к стакану и бутылке с водой рука — не является жестом. Если человек отклоняется назад от некоторого предмета, который может нанести ему увечье, то он не жестикует, а совершает физическое действие, направленное на то, чтобы избежать увечья. Напротив, рука, протянутая к стакану без намерения стакан взять, является указательным жестом, а отклонение от собеседника в ситуации, когда от последнего не исходит никакой угрозы, является стандартным жестом дистанцирования, чрезвычайно частотным в жестикляции, или знаком окончания реплики или некоторой темы в беседе. Если формулировать иначе, жест, по сравнению с утилитарным движением, всегда является метафорой, этимологически основанной на утилитарном движении, но в синхронии уже оторванной от него, иногда настолько сильно, что требуется специальное исследование, чтобы восстановить утилитарный **этимон** жеста⁴.

Итак, говорящий контролирует свою жестикляцию (т. е. физически может совершить, но может и не совершать данный жест, но тем не менее его совершает) и при этом не ставит перед собой никакой утилитарной цели, которую он мог бы достичь с помощью данного движения. Сочетание двух этих обстоятельств приводит к тому, что у жеста появляется **смысл**, т. е. жест превращается в двусторонний знак, аналогичный слову.

⁴ Если обратиться к терминологии когнитивной теории метафоры, то жест может рассматриваться как отображение исходной области (source domain) в область цели (target domain) посредством физического движения (см. [Cienki, Müller 2008]).

Таким образом, **жестом** мы считаем двусторонний знак, имеющий означающее (движение того или иного органа человеческого тела) и означаемое (значение, смысл этого знака).

Примечание. Здесь следует сделать одно терминологическое уточнение, которое является весьма важным для данной книги. В последние годы все более популярной становится идея о том, что жест следует анализировать не как целое, а как комбинацию ряда признаков (см. в § 1.3.2 термин *вертикальная лигатура*), каждый из которых имеет определенное значение. Наиболее отчетливо эта концепция отражена в работах Ж. Кальбрис (см. в особенности ее книгу [Calbris 2011]), а также в работах группы исследователей университета Виадрины (Франкфурт-на-Одере), лидером которой является К. Мюллер (см. также [Крейдли 2007: 323] о композиционности жеста). В качестве наиболее исследованных на данном этапе жестикуляционной лингвистики являются такие признаки⁵, как направление движения жеста, конфигурация ладони, ориентация ладони, зона жестикуляции (центр vs. периферия); иногда к этому набору добавляют кратность жеста. Периодически эти значимые компоненты жеста мы также будем называть жестами. Контекст, однако, всегда позволяет понять, что конкретно имеется в виду, — жест как комбинация признаков или каждый признак отдельно.

При этом жест восходит к утилитарным дожестовым **этимонам**, а следовательно, в отличие от слова, является мотивированным знаком, форма которого может быть объяснена посредством обращения к повседневной жизни человека (что требует от исследователя в качестве обязательного этапа исследования «этимологическую» интерпретацию жеста)⁶. Разница между языковым и жестикуляционным знаком замечательно сформулирована Ж. Кальбрис:

Принцип кодирования в невербальной коммуникации отличается от принципа кодирования в собственно языковой коммуникации. Невербальный знак характери-

⁵ Первоначально были выделены с опорой на исследования языков глухонемых.

⁶ Разумеется, последнее утверждение относится не ко всем жестам: жесты, которые уже традиционно называются эмблемами (термин восходит к [Efron 1941]), имеют такую же условную связь между означающим и означаемым, как слово (обычно в качестве примера эмблемы приводят большой палец, поднятый вверх и означающий 'отлично, хорошо'). Впрочем, эмблематичность ряда жестов в ходе развития жестикуляционной лингвистики может переосмысляться: например, жест, традиционный для изображений римских императоров, — рука, вытянутая вперед с обращенной вниз ладонью, как символ власти, — традиционно рассматривается как эмблема, но в свете последних исследований семейства жестов с ориентацией ладони вниз (см. § 2.1.2 о ручных указательных жестах) начинает осмысляться как мотивированный изобразительный жест (Jürgen Streeck, устное сообщение).

зуется естественной связью (соположением или сходством) между его физическими свойствами и его референтом. Он *мотивирован*... — в противоположность собственно языковому знаку, который *произволен* в том смысле, что нет никакого естественного отношения соположения или сходства между звуковой формой слова и его референтом, за исключением случаев звукоподражания. Но вне зависимости от того, мотивирован он или произволен... каждый знак может быть понят только в рамках данного языкового сообщества. Знак специфичен для той или иной культуры, он всегда определен некоторым общественным договором, *условен* [Calbris 2011: 40–41].

В заключение раздела отметим важный аспект жестикуляции, к которому мы будем регулярно возвращаться при анализе различных типов русских жестов. В связи с тем, что жесты являются неосознанными и непреднамеренными движениями человеческого тела, они могут рассматриваться как надежные свидетельства когнитивных процессов, проходящих в мозгу говорящего, а следовательно, могут в случае неопределенности, двусмысленности, энантиосемичности высказывания служить хорошим маркером для определения того, что именно имел в виду говорящий. И более того, они могут свидетельствовать о наличии в высказывании некоторого компонента смысла, который никаким другим способом (ни собственно лингвистическим, ни фонетико-интонационным) не выражен. Именно поэтому мы считаем развитие жестикуляционной лингвистики серьезным подспорьем в изучении лингвистической семантики. Литература на эту тему поистине огромна (можно, например, сослаться на работы С. Голдин-Медоу (S. Goldin-Meadow) и других исследователей, в которых подробно анализировалось, как жестикуляция учащихся может свидетельствовать о степени усвоения ими материала), но мы в качестве финала еще раз процитируем Ж.-Р. Ляпера:

Жесты — это окно в сознание человека. В момент осуществления жеста недоступные зрению мыслительные представления и скрытые когнитивные механизмы воплощаются в видимые динамические формы [Lapaire 2011: 87].

1.2. Типы жестов

Единой и общепринятой классификации жестов не существует, что естественно для такой относительно молодой и бурно развивающейся науки, как жестикуляционная лингвистика. Однако есть несколько более или менее общепринятых и в высшей степени методологически полезных противопоставлений, которые оказываются важными при практическом анализе жестикуляции. Ни в коей мере не претендуя на полноту описания (отсылаем интере-

сующихся к шестой главе книги [Kendon 2004], в которой история и синхроническое состояние жестовых классификаций изложены с присущим автору блеском), лишь обозначим некоторые противопоставления, которые будут нам полезны в дальнейшем изложении. Заметим, что проведены эти противопоставления по разным основаниям и, как следствие, выделенные в соответствии с ними группы жестов неизбежно пересекаются.

1.2.1. ЖЕСТ И РЕЧЬ

1.2.1.1. Континуум Кендона

В работе [Kendon 1988a] автор предложил различать жесты по трем основным параметрам: 1) обязательность сопровождающей речи (могут ли жесты осуществляться без речи), 2) наличие или отсутствие системных языковых черт в жестикуляции, 3) степень регулярности жеста (является ли он регулярно воспроизводимым или создается говорящим *ad hoc*). В книге [McNeill 1992] Дэвид Макнилл расположил разные типы жестов, выделенных А. Кендоном, вдоль некоторой оси, назвав ее «континуумом Кендона»:

Gesticulation → Language-Like Gestures → Pantomimes → Emblems → Sign Languages

Слева направо 1) обязательность сопровождающей речи постепенно падает, 2) «лингвистичность» (т. е. системная организация в сочетании с произвольностью отношений между означающим и означаемым) возрастает, 3) возрастает также социальная урегулированность манеры исполнения жеста.

Таким образом, согласно континууму Кендона, *gesticulation*, крайняя левая точка шкалы, или то, что позже начало называться **речевыми (co-speech) жестами**,

- в обязательном порядке требует для своей интерпретации сопровождающего речевого потока;

- не образует целостной системы, сходной с собственно языковой системой, в полной мере характерной для крайней правой зоны шкалы, языков глухонемых;

- не имеет социально отрегулированных форм и образуется спонтанно.

По мере продвижения вправо квазиязыковые жесты (Language-Like Gestures), которые могут заменять собой отдельные собственно языковые единицы (например, кивок согласия вместо *Да* согласия, отрицательное качание головой вместо *Нет*), пантомима (жесты, которые могут передавать информацию вместо речи, например, *пожать плечами* в значении 'я не знаю'), эмблемы (жесты типа ОК или поднятого вверх большого пальца) и собственно языки глухонемых постепенно теряют обязательную связь с параллельным речевым

потоком, все более напоминают цельную систему или отдельные ее элементы и получают социально закрепленную и в значительной степени произвольную (немотивированную) форму.

Наша книга посвящена исследованию того, что А. Кендон назвал *gesticulation*, а Д. Макнилл позже называл собственно жестами (*gestures*) и что теперь практически повсеместно именуется **речевыми (co-speech) жестами**, т. е. жестами, которые встречаются преимущественно в сопровождении речи (и семантику которых позволяет «вскрыть» именно сопровождающая речь, см. об этом далее, в § 1.5.2).

За истекшие с момента написания работ А. Кендона и Д. Макнилла годы, однако, исследователи внесли ряд уточнений в определения тех типов жестов, которые расположены на описанной выше шкале.

Во-первых, было показано, что континуум Кендона описывает не столько **типы** жестов, сколько **режимы их функционирования**. Один и тот же жест, как показали исследования, может быть использован и как речевой жест, и как квазиязыковой жест, и как элемент пантомимы, и как один из элементов языка глухонемых⁷. Было выяснено, что между элементами, используемыми в языках глухонемых, и повседневными речевыми жестами нет непроходимой грани; что жесты, которые используются в режиме пантомимы в качестве самостоятельных высказываний (жест *stop*, например, или отрицательное качание головой), используются — со слегка трансформированной семантикой — и в качестве речевых жестов.

Во-вторых, была критически переосмыслена идея, высказанная Д. Макниллом, о том, что речевые жесты являются идиосинкратичными (уникальными) и в своем роде неповторимыми. Так, упомянутая выше группа исследователей под руководством К. Мюллер в последние годы активно разрабатывает концепцию **воспроизводимых (recurrent)** компонентов речевых жестов (см., среди прочего, [Ladewig, Bressemer 2013]). Исследования показали, что уникальность речевых жестов в значительной степени преувеличена: их основные компоненты (направление движения, конфигурация ладони, ориентация ладони, зона жестикуляции — центр или периферия) регулярно воспроизводятся с одним и тем же набором значений (а в качестве уникальных с большой натяжкой могут рассматриваться лишь комбинации этих и других воспроизводимых компонентов). Идея о воспроизводимости отдельных параметров

⁷ Несколько в стороне находятся эмблемы, т. е. жесты, форма которых не мотивирована. Но реально функционирующих эмблем не столь уж много, они хорошо известны исследователям, и есть подозрение, что в эмблемы на самом деле часто превращаются обычные речевые жесты, форма которых выглядит условной лишь потому, что ее мотивированность была утрачена в ходе развития той или иной системы жестикуляции.

речевых жестов является принципиальной для нашей книги, поскольку в ней мы как раз и попытались определить как состав основных воспроизводимых компонентов русских речевых жестов, так и их смысловые характеристики.

Таким образом, задачей данной книги является более или менее систематическое описание речевых жестов, выровненных с соответствующим речевым рядом, с целью определить их повторяющиеся, воспроизводимые компоненты и основные семантические характеристики последних.

1.2.1.2. Служебные жесты

В работе [Efron 1941] были описаны жесты, напоминающие движение дирижерской палочки (**baton-like gestures**), которые не могут выражать никакого смысла, будучи употребленными отдельно от речи (т. е. являются, согласно более поздней терминологии, исключительно речевыми жестами, теряющими свое значение или принципиально изменяющими его, будучи употреблены в режиме пантомимы), все значение которых сводится к чему-то, напоминающему знаки пунктуации. Этой же терминологии в отношении жестов, отмечающих ритм и структуру высказывания, иначе говоря — **ритмических жестов**, придерживались П. Экман и У. Фризен в работе [Ekman, Friesen 1969]. В работе [McNeill 1992] эти же жесты были отнесены к группе неизобразительных жестов (наряду с дейктическими) и получили наименование **биения (beats)**.

Биения, согласно более или менее общепринятому на сегодня мнению, в основном осуществляются движением руки/рук сверху вниз и кивком головы сверху вниз и совпадают с эмфатически выделенными зонами текста (см. [McClave 2000; Boholm, Allwood 2010] и мн. др.), а также могут отмечать синтаксические границы внутри высказывания и границу реплик (см., среди прочего, [Ishi et al. 2008] — на японском материале).

Наше исследование показало, что значительная часть вертикальных движений руки или головы сверху вниз, которые традиционно относят к биениям, может быть мотивирована семантически и синтаксически (см. Глава 8), кроме того, для ряда повторяющихся вертикальных движений руки/рук, которые по умолчанию считаются ритмическими биениями, может быть предложено и прагматическое объяснение (см. § 14.2.3.2). Пока разграничение, с одной стороны, семантически мотивированных, а с другой — ритмических десемантизованных вертикальных движений, для появления которых сопровождающая речь не предоставляет никаких оснований, последовательно не проведено, мы предпочли не рассматривать в этой книге использование биений в русской устной речи: с нашей точки зрения, о биениях можно говорить только тогда, когда остальные, смысловые, объяснения отсеяны.

Вместо этого мы предлагаем рассмотреть **служебные жесты**, которые характеризуются следующими свойствами:

- 1) как и ритмические жесты, они не используются говорящим в отрыве от речи (т. е. не используются в режиме пантомимы);
- 2) имеют функцию организации высказывания — контролируют передачу реплик в диалоге, выступают в качестве визуального аналога пауз и акцентных диакритик;
- 3) осуществляются теми или иными глазными действиями — перемещением взгляда, закрытием глаз, морганием;
- 4) тесно связаны с процессом порождения речи.

Примечание. Последний пункт требует небольшого пояснения. Как будет показано в §§ 13.3.2, 13.4, моргания в русской неподготовленной речи обозначают акцентное выделение слога (т. е. выступают как визуальные знаки ударения), а также являются одним из средств визуализации пауз. Однако работает эта схема лишь в тех случаях, когда речь создается говорящим *ad hoc*. В случае же, если речь подготовлена, как, например, в кинематографе, моргания в обеих функциях появляются чрезвычайно редко. Как показали дополнительные исследования, в тех случаях, когда речь не просто подготовлена, а выучена заранее наизусть и при этом сама структура речи не предполагает текстовой импровизации — а именно при актерском исполнении **поэтических текстов** — моргания на ударных слогах вовсе не проявляются, а используются совершенно последовательно только в одной функции — обозначения границы поэтической строки. Таким образом, по крайней мере, в отношении морганий как служебных жестов мы можем постулировать теснейшую связь служебных жестов с когнитивным процессом порождения речи. Во всех остальных случаях, т. е. при обследовании всех остальных типов жестов, нами не было обнаружено никакой принципиальной разницы в жестикуляции, сопровождающей частично подготовленную (кинематограф) и полностью не подготовленную речь (научный и повседневный дискурс).

1.2.2. ЖЕСТ И СМЫСЛ

1.2.2.1. Дейктические и изобразительные жесты

Речевые жесты могут передавать самые разные типы смыслов. Одним из общепринятых разграничений является разделение жестов на дейктические и изобразительные.

Дейктические жесты предназначены для указания места расположения объектов в пространстве. Впрочем, слово *указание* здесь не вполне уместно,

поскольку оно предполагает наличие адресата, в интересах которого говорящий производит данное указание. Однако указательные жесты, как показывает анализ материала, во-первых, делаются и в отсутствие адресата, а во-вторых, производятся в тех случаях, когда адресат наличествует, т. е. имеет возможность воспринимать данный жест, но а) не запрашивал соответствующую информацию у говорящего, поскольку в ней не нуждается, или б) информация о точке расположения объекта указания совершенно бесполезна для адресата, поскольку указание является когнитивным (см. ниже, § 1.2.4), т. е. не привязанным к реальному расположению объекта в пространстве. Поэтому точнее будет сказать, что указательными являются жесты, которые фиксируют место расположения объекта в пространстве.

Изобразительные жесты, как следует из их названия, изображают объекты. Д. Макнилл, которому принадлежит в наиболее отчетливом виде изложение противопоставления дейктических и изобразительных жестов⁸ [McNeill 1992], выделял среди последних иконические и метафорические жесты. **Иконические** жесты, по Макниллу, изображают объекты материального мира, а **метафорические** — абстрактные сущности. Более поздние исследования, однако, показали, что различия между иконическими и метафорическими жестами в целом не имеют особого значения: отсутствие принципиального различия между ними было сформулировано задолго до появления работы Макнилла:

Свойства материальных объектов и действий без колебаний применяются к нематериальным объектам во всех типах культур, хотя и не всегда одинаково. Сильное удивление описывается тем же набором жестов, что и большая рыба, а столкновение мнений изображается так же, как столкновение автомобилей [Arnheim 1969: 117]⁹.

Между изобразительными и дейктическими жестами нет непроходимой грани. С одной стороны, компоненты дейктических жестов имеют изобразительную природу: как мы покажем в главе об указательных жестах, набор значений того или иного указательного жеста (например, указания пальцем или открытой ладонью) хорошо объясняется именно изобразительными свойствами конфигурации указующей руки. С другой стороны, такой компонент изобразительного жеста, как, например, направление его движения, может иметь дейктический характер (например, движение руки вверх при изображе-

⁸ Это противопоставление имеет хорошую долгую традицию и восходит в том числе к ранним работам по семиотике.

⁹ В связи со сказанным в дальнейшем термины *изобразительный* и *иконический жест* будут использоваться как синонимичные.

нии объекта или действия, прототипически связанного с расположением выше адресата). Таким образом, различие между изобразительными и указательными жестами — это различие в функциональной доминанте, а не жесткий водораздел между двумя не смешивающимися группами жестов.

1.2.2.2. Прагматические и семантические жесты

Разделение жестов на прагматические и семантические предложено А. Кендоном в работе [Kendon 1995] (для обозначения семантических жестов автор использовал прилагательное substantive):

Многие речевые жесты являются семантическими — в том смысле, что они вносят вклад в смысл высказывания, частью которого являются... Однако мы также можем говорить и о прагматических жестах, которые отражают различные аспекты структуры высказывания, в том числе отношение друг к другу разных сегментов дискурса, типы речевых актов, а также чередование реплик в диалоге [ibid.: 247].

В цитируемой статье рассматриваются четыре южно-итальянских жеста, которые выполняют прагматические функции в жестикуляции (обозначают тип иллокуции, различают топик и комментарий, помещают какой-либо объект в фокус внимания говорящего).

Противопоставление оказалось чрезвычайно полезным, хотя вопрос, какой компонент высказывания, сопровождаемый тем или иным жестом, считать относящимся к семантике, а какой — к прагматике, является дискуссионным. Кроме того, как и в случае континуума Кендона (см. выше, § 1.2.1.1), можно спорить о том, являются ли жесты *per se* семантическими/прагматическими или все-таки более продуктивно различать прагматическое и семантическое функционирование жестов.

Что касается второго пункта, то, с нашей точки зрения, в жестикуляции встречаются как собственно прагматические жесты, так и прагматические употребления жестов, которые сами по себе чисто прагматическими не являются. Так, чисто прагматическим, по-видимому, является автоуказание (указание говорящим на самого себя), осуществляемое открытой ладонью (см. об этом подробно § 5.4.4). Как чисто прагматический может рассматриваться также отрицательный жест *качать головой* (см. подробнее разд. 11.2). Прагматическим употреблением априори непрагматического жеста является указание пальцем или открытой ладонью — в тех случаях, когда они обозначают иллокутивную силу высказывания (противопоставление императива вопросам и утверждениям, см. § 2.5.2). Как прагматические функционируют все указательные жесты — в тех случаях, когда они направлены на адресата: в этой си-

туации указательный жест выполняет регулирующую функцию в диалоге, поскольку требует от адресата внимания.

Что касается вопроса о том, какие компоненты высказывания относить к прагматике, а какие — к семантике, то здесь, с нашей точки зрения, предпочтителен минимализм: **прагматическими** мы далее считаем все жесты, компоненты жестов и жестикуляционные функции, которые относятся

1) к обозначению иллокутивной силы высказывания;

2) к оценке говорящим формы и содержания высказывания, а также действий слушающего (сюда относятся, прежде всего, многочисленные жесты дистанцирования — *пожать плечами, поднять брови, отклониться назад, отступить, развести руками*, — а также, например, совокупность жестов, которые сопровождают ситуацию автокоррекции);

3) к регуляции самого потока речи (например, жест *метафора передачи* [Николаева 2013], когда говорящий сопровождает свое высказывание движением руки/рук к собеседнику, или жест *метафора потока* [Там же], когда говорящий круговыми движениями руки в сагиттальном плане сопровождает ситуацию поиска слова, см. § 9.8.2);

4) жесты, привлекающие внимание адресата к той или иной контрастной или эмфатически выделенной зоне высказывания.

Все остальные жесты, компоненты жестов и жестикуляционные употребления, не относящиеся к обозначению типа иллокуции, к обозначению оценки, эмфазы и к регуляции коммуникативного процесса, мы считаем **семантическими**.

1.2.3. ЖЕСТ И ТОЧКА ЗРЕНИЯ

В книге [McNeill 1992] Д. Макнилл предложил различать жесты в соответствии с той точкой зрения, с которой эти жесты осуществляются. Он различил жесты, отражающие точку зрения наблюдателя (OVPT, *observer view point gestures*), и жесты, отражающие точку зрения персонажа речи (CVPT, *character view point gestures*). Различие между ними заключается в следующем. Исполняя жесты, отражающие точку зрения персонажа, говорящий как бы мысленно совмещает свое тело с телом персонажа своей речи и жестикулирует так, как будто и является этим персонажем. Напротив, при исполнении жестов с точки зрения наблюдателя говорящий сохраняет дистанцию между своим телом и телом персонажа, между своим местоположением и местоположением персонажа, т. е. между своей точкой зрения и точкой зрения персонажа. В этом случае говорящий не вовлекает в жестикуляцию свое тело, а исполняет условный обобщенный жест рукой для схематичной передачи того или иного

предиката. (Более подробно о точке зрения в жестикуляции можно прочитать в § 11.1.)

Говоря в общем, при исполнении жестов наблюдателя сохраняется дистанция между говорящим и персонажем, а при исполнении жестов персонажа данная дистанция исчезает (или сводится к минимуму).

Это разделение жестов чрезвычайно популярно в современной жестикуляционной лингвистике, к нему обращается все большее число исследователей¹⁰.

Если в речевом потоке обнаружение той или иной точки зрения требует специальных исследований, то речевые жесты фиксируют ее практически в обязательном порядке и достаточно доступными для наблюдения средствами, просто потому, что жестикуляция осуществляется в пространстве, а следовательно положение говорящего относительно передаваемой им информации, относительно слушающего и третьих лиц выражается самой ориентацией речевого жеста относительно тела говорящего и, тем самым, просто не может избежать материального воплощения («мы настаиваем на том, что все жесты вынуждено аспектиализованы (viewpointed)» [Stec 2012]):

Степень, до которой та или иная смысловая зона высказывания попадает в фокус внимания, может воздействовать на различные параметры сопровождающей жестикуляции, например на зону осуществления жеста, на его форму... [Enfield et al. 2007]

Литература о выражении точки зрения в жестикуляции достаточно обширна (неплохой обзор содержится в цитированной выше статье К. Стэк), мы здесь не будем перечислять основные тематические зоны использования этого понятия — это может послужить предметом отдельной работы. Отметим лишь — в связи с данной книгой, — что точка зрения в жестикуляции небанально связана с разделением жестов на прагматические и семантические.

Действительно, базовым для введенного Д. Макниллом разделения на жесты персонажа и жесты наблюдателя является противопоставление нахождения **внутри** описываемой ситуации нахождению **вне** ее: при осуществлении жестов персонажа говорящий (или тот персонаж, с точки зрения которого говорящий в настоящий момент жестикулирует) помещает себя внутри ситуации, мысленно совмещая свое тело с телом персонажа, а при осуществлении жестов

¹⁰ Для русской лингвистики и филологии в целом, с ее традициями, в этом постоянном росте интереса нет ничего особенно нового, поскольку еще с ранних работ ОПОЯЗа и работ Бахтина о Достоевском учет точки зрения говорящего — слушающего — персонажа прочно вошел в филологический обиход, а начиная с новаторской работы [Апресян 1986] — и в обиход лингвистов.

наблюдателя телá персонажа и говорящего разнесены в пространстве (на расстояние, заданное жестикулирующей рукой).

Но что происходит в случае, если ситуацией, в которой действует персонаж и за которой наблюдает говорящий, является данная конкретная ситуация общения? В этом случае говорящий совмещает свою позицию с позицией участников данного акта коммуникации — говорящего или слушающего, — и, таким образом, в этой ситуации жест персонажа должен быть трактован как прагматический жест. Напротив, при осуществлении жеста наблюдателя говорящий, устанавливая дистанцию между ситуацией общения и самим собой, выходит из данного конкретного акта коммуникации и перемещается в зону чистой семантики, тем самым осуществляя семантический жест. Связь между прагматическим жестом и жестом персонажа, а также между семантическим жестом и жестом наблюдателя будет отражена нами в §§ 11.2.2.2, 11.2.3 при описании русских отрицательных жестов.

Тот факт, что в жестикуляции позиция наблюдателя выражена до некоторой степени вынужденным образом, приводит к тому, что те лексемы или словоформы, в которых позиция говорящего как необходимый компонент входит в состав толкования, сопровождаются жестами, наглядно демонстрирующими эту позицию, о чем мы подробнее будем говорить в разд. 11.3 о русских кванторных словах со значением ‘всеобщность’.

1.2.4. ЖЕСТ И ДЕНОТАТ: ОБЪЕКТНО-СВЯЗАННЫЕ И ОБЪЕКТНО-СВОБОДНЫЕ (КОГНИТИВНЫЕ) ЖЕСТЫ

Мы уже писали о том, что Д. Макнилл делил изобразительные жесты на иконические (изображающие материальный объект) и метафорические (изображающие абстрактные понятия). Хотя само это разделение нам кажется не очень существенным, оно подводит нас к исключительно важному различию в отношениях жестов и их денотатов, которое активно используется в нашей книге. Это различие касается такого компонента жеста, как **направление движения** органа, которым жест осуществляется (прежде всего, руки/рук или головы), — вне зависимости от того, с каким типом жеста мы имеем дело: с дейктическим или изобразительным.

Направление движения руки или головы может определяться реальным расположением объекта в пространстве по отношению к говорящему. Так, если я прошу открыть окно и при этом поднимаю руку вверх и в сторону закрытого окна, то направление движения моей руки полностью определяется расположением окна и, соответственно, является **объектно-связанным**. И даже если я указываю на объект, который находится вне поля моего зрения,

но при этом я точно знаю, в каком направлении по отношению ко мне этот объект находится (например, я упоминаю в своей речи собор Василия Блаженного, находясь в комнате, из окон которой этот собор не виден, но я точно знаю, что он расположен в определенном направлении), и двигаю рукой в этом направлении, то это движение руки также будет объектно-связанным.

С другой стороны, я могу рассказывать собеседникам о своей поездке в Новгород десятилетней давности и при этом описывать поездку в автомобиле через Валдай, посещение музея колоколов, поиск гостиницы по приезду в Новгород, и все это — жестикулируя, располагая объекты в пространстве, рисуя траектории, изображая свои действия и действия окружающих. Понятно, что при этом ни о какой зависимости движений моего тела от реального расположения объектов и траекторий в пространстве говорить не приходится, но тем не менее мне это нисколько не мешает с помощью направления движений располагать объекты и рисовать траектории. Жесты, которые я буду совершать в этом случае, являются **объектно-свободными**. Являясь таковыми, они не отражают ничего, кроме свойственного данной культуре представления о смысловом членении жестикуляционного пространства, и поэтому могут быть названы также **когнитивными**. Когнитивные жесты весьма частотны: наша база данных, которая послужила основой для исследования семантики жестикуляционного пространства, содержит более 4400 глагольных контекстов, выровненных с соответствующими клипами из Мультимедийного русского корпуса (МУРКО), и в ней три четверти контекстов включают в себя когнитивные жесты.

Более подробно типы когнитивных контекстов описаны в Главе 6 при анализе закономерностей в направлении жестикуляционного движения.

1.3. Структура жеста

1.3.1. ФАЗЫ ЖЕСТА

В работах А. Кендона [Kendon 1972; 1980] была предложена общая схема устройства жеста, которая с тех пор считается в жестикуляционных исследованиях практически общепринятой. Изолированный жест — это движение жестикулирующего органа между двумя позициями покоя, начальной и конечной¹¹. Это движение (в значительной степени по аналогии с движением артикулирующего органа в фонетике) разбито на три основных этапа:

— **экскурсия**, или **подготовительная стадия** жеста, когда жестикулирующий орган начинает движение из позиции покоя;

¹¹ Между позициями покоя может быть осуществлено несколько жестов.

— **ударная часть жеста, удар, пик, апекс**, *англ.* stroke — основная семантическая часть жеста, когда все параметры, характерные для данного жеста, достигают максимального уровня выраженности, а жестикулирующий орган — максимальной степени мышечного напряжения; данная фаза является обязательной и может быть осуществлена самостоятельно, без предшествующих и последующих стадий;

— **рекурсия, или ретракция**, — стадия возвращения жестикулирующего органа в позицию покоя.

В работе [Kita 1990] были дополнительно выделены факультативные, но чрезвычайно важные фазы жеста:

— **предударное удержание** (pre-stroke hold) — задержка жестикулирующего органа в финальной стадии экскурсии, перед ударной частью жеста;

— **пост-ударное удержание** (post-stroke hold) — задержка жестикулирующего органа в позиции и конфигурации, характерной для ударной стадии.

Подробнее о признаках разных фаз жеста и способах их определения можно прочитать в работах [Kita et al. 1998; Bressem, Ladewig 2011]; впрочем, при достаточно активной работе с жестикуляционным материалом исследователь легко может научиться отделять одну стадию от другой самостоятельно.

Далее в книге в иллюстрациях фигурными скобками регулярно будет обозначаться **зона действия жеста** — та часть сопутствующей жесту фразы, которая соответствует ударной части жеста в сочетании с предударным и пост-ударным удержаниями, если последние имеются¹².

1.3.2. Композиционность жеста. Лигатуры

Как мы уже писали выше, принципиальным для нашей работы является утверждение, сформулированное в работе [Крейдлиן 2007]¹³, о **композици-**

¹² Речевой жест на протяжении одной сопутствующей фразы может прерываться, или, если формулировать с иной точки зрения, основная смысловая зона жеста, его ударная часть, может на протяжении одной фразы повторяться целиком или в виде отдельных компонентов. Это явление было отмечено в работе [McNeill et al. 2001] и названо **catchment** (по-русски **подхват**; перевод на русский язык был предложен А. А. Кибриком, см. [Николаева 2013]). О том, каковы функции подхватов и как, в частности, они могут отражать синтаксическое и смысловое членение устной речи, см. цитированную работу Ю. В. Николаевой. Для наших целей важно отметить, что в своих статистических подсчетах, которые будут активно использованы на протяжении всей книги, подхваты мы считали проявлением одного и того же жеста.

¹³ Учет композиционности жеста в анализе материала и в его интерпретации в высшей степени свойствен работам Ж. Кальбрис, см. подробно о ее методике в [Calbris 2011], при этом следует учитывать, что данная книга является интегрированным в целое переводом на английский тех работ автора, которые были изначально написаны на французском за много лет до выхода книги в свет.

онном характере жеста: каждый жест — это некоторое целое, которое образовано набором значимых признаков. Каждый из этих признаков выделяется по определенному основанию и принимает некоторый ограниченный набор значений. Комбинация этих значений дает интегральную семантику жеста.

Приведем пример. Предположим, говорящий совершает круговое движение правой рукой из центральной зоны жестикуляции вперед и направо; ладонь при этом сформирована в конфигурацию щепоть и ориентирована вниз. Этот жест можно рассматривать как сочетание ряда признаков, выделенных по следующим основаниям:

- направление движения;
- траектория движения;
- выбор жестикулирующей руки;
- конфигурация ладони;
- ориентация ладони.

Каждый из этих параметров в нашем конкретном случае принимает определенное значение:

- движение из центра направо;
- круговое движение;
- правая рука;
- конфигурация *щепоть*;
- ладонь вниз.

Параметры, по которым анализируется жест, исчислимы, т. е. их количество далеко не бесконечно (как мы уже писали в Примечании на с. 11, в этот набор обычно входит направление движения, орган жестикуляции, конфигурация и ориентация ладони, а также некоторые другие). Исчислимыми являются также наборы значений для каждого параметра. И наконец, каждое значение признака имеет довольно отчетливые, хотя и не абсолютные, связи с теми или иными смысловыми компонентами высказывания, т. е. количество лингвистических смыслов, которые может передавать конкретное значение данного параметра, также не бесконечно.

Таким образом, мы рассматриваем каждый жест как сочетание ряда жестикуляционных компонентов, каждый из которых имеет свой набор лингвистических значений. Все эти компоненты присутствуют в данном конкретном жесте одновременно, т. е., если пользоваться понятиями из грамматики санскрита, жест может рассматриваться как **вертикальная лигатура** ряда жестикуляционных компонентов с определенным лингвистическим значением. И для того, чтобы «прочитать» эту вертикальную жестикуляционную лигатуру, следует, во-первых, определить ее компонентный состав, а затем определить лингвистические значения каждого компонента. Сочетание лин-

гвистических значений всех выделенных компонентов даст интегральное значение жеста.

Примечание. В жестикуляции встречаются также аналоги горизонтальных лигатур. В дальнейшем мы называем их **жестикуляционными фразами**. Они не являются специальным предметом нашего исследования, но, если по ходу решения иных вопросов такая жестикуляционная фраза нам встречается, мы ее описываем. Жестикуляционная фраза — это устойчивое **последовательное** сочетание двух или более жестов, которые встречаются в русской жестикуляции с частотой выше средней. В отличие от жеста, где разные компоненты (направление движения, конфигурации, кратность, траектория и прочее) осуществляются одновременно (именно поэтому мы сравниваем жест с вертикальной лигатурой), в жестикуляционной фразе жесты производятся в строгой последовательности, т. е. тот или иной жест в последовательности может отсутствовать, но последовательность нарушена быть не может. Горизонтальными жестикуляционными лигатурами, или жестикуляционными фразами, являются, например, дейктические (см. §§ 2.2.2.4, 4.5), автодейктическая (см. § 5.4.4), аргументирующая и восклицательная (см. в §§ 10.2.1, 11.1, 14.2.3.1 и разд. 10.2.5) фразы.

В заключение раздела следует отметить, что точно так же, как в реальной устной речи соседствующие звуки аккомодируют друг к другу и при этом рекурсия предшествующего звука может накладываться на экскурсию следующего, взаимодействуют и влияют друг на друга в живом общении и последовательно исполняемые жесты. Таким образом, например, в результате аккомодации и наложения жестов между двумя позициями покоя может исполняться более одного жеста, а следовательно, может встречаться более одной ударной стадии. Все это, безусловно, мешает исследователю вычленять и систематически описывать состав речевых жестов и их компонентов, характерных для той или иной культуры. И именно это служит одним из солидных оснований для использования в жестикуляционных исследованиях статистических методов (см. об этом далее, § 1.5.2).

1.4. Мультиmodalность устной речи

В исследованиях по коммуникации сейчас весьма широко применяется термин «мультиmodalность». При этом в лингвистике и семиотике этот термин используется в двух основных режимах — мультиmodalность в широком (может быть, слишком широком) и узком смысле.

В широком смысле **мультиmodalность** коммуникации понимается как использование коммуницирующими субъектами всех возможных модусов для

передачи и приема информации: собственно языкового, фонетического, жестикуляционного, модуса физиологических реакций тела (улыбки, покраснение кожных покровов, сужение зрачков и под.), характеристики почерка и шрифта для письменной речи, сочетание текста и графики при использовании в коммуникации электронных средств передачи и приема информации и так далее (подробнее см. обзорную статью [Bonacchi, Karpiński 2014]).

Такое широкое понимание мультимодальности именно в силу его широты кажется нам достаточно бессмысленным в методологическом плане.

Гораздо более важным является понятие мультимодальности в узком смысле этого термина, которое идеологически восходит к работам специалистов по межличностной и межкультурной коммуникации (сопоставительный анализ этих работ можно найти в [Kendon 1990a]). Как указывает Ж. Кальбрис, уже в работе [Cosnier, Brossard 1984] авторами был использован этот термин в абсолютно современном понимании:

Язык воспринимается не как чисто акустическая реализация смысла, но как гетерогенная коммуникация. <...> Именно в современную эпоху понимание коммуникации как многоканального процесса было расширено, детально изложено и поддержано теоретическими размышлениями и практическими исследованиями этологов, антропологов, социологов, психологов и психиатров ([Cosnier, Brossard 1984: 2–3]; цит. по работе [Calbris 2011: 38]).

Активное внедрение идеи о мультимодальности устной речи в работы по жестикуляционной лингвистике, по-видимому, можно возвести к понятию **точка роста** (growth point), предложенному в уже неоднократно цитированной нами работе [McNeill 1992]. Приведем цитаты из этой книги, которые — на сегодняшний день — практически исчерпывающе описывают базовый взгляд специалистов по жестикуляционной лингвистике на природу устной коммуникации:

...значение, функции и время осуществления жестов и речи тесно связаны; они выражают одни и те же значения, играют одну и ту же роль и делят между собой одну и ту же общую судьбу. <...> Таким образом, пытаясь объяснить жесты, речь и их совместное осуществление, мы сталкиваемся с взаимодействием двух модусов представления смысла. Жесты и речь, рассматриваемые в единстве, иллюстрируют процесс, в ходе осуществления которого целостное и изобразительное представление смысла взаимодействует с аналитическим и лингвистическим (с. 218). <...> Образ **точка роста** возник из понимания, что высказывание не «включается» внезапно во всей полноте своих структурных черт. Высказывание формируется в определенном порядке. И этот порядок возникновения высказывания вовсе не обязательно совпадает с тем порядком, в котором располагаются единицы на поверхностном уровне, а начальный пункт формирования высказывания вовсе не обяза-

тельно совпадает с первым произнесенным словом. Именно лежащий в основе данного высказывания начальный пункт его формирования я буду называть *точкой роста* (с. 219). [Точка роста] — эквивалент того, что Выготский называл психологическим предикатом¹⁴. <...> Понятие *точка роста* объединяет в единое целое образ, слово и прагматические характеристики высказывания (с. 220).

Таким образом, согласно Д. Макниллу, высказывание и сопровождающая его жестикуляция не являются взаимно независимыми событиями, имеющими разный источник происхождения и случайно «наложившимися» друг на друга в данном акте коммуникации. Напротив, они возникают в мозгу говорящего в момент формирования высказывания как единое целое и лишь на конечном этапе осуществления «расходятся» по двум разным модусам, в которых осуществляется высказывание, — по зрительному и собственно лингвистическому. Как следствие, при изучении устной коммуникации, если перед исследователем стоит задача понять устройство устной речи во всей ее полноте, он должен изучать оба эти модуса, трансформирующие исходный психологический предикат, или точку роста, в соответствии с принципиальными, сущностными особенностями каждого модуса. Именно эта идея лежит в основе понятия **мультиmodalности** устной речи в узком смысле.

Мультиmodalность устной речи, понятая как единство собственно лингвистического и жестикуляционного ряда в устном высказывании, неизбежно ведет к тому, что в высказывании мы можем наблюдать так называемые **мультиmodalные кластеры**¹⁵: пары собственно лингвистических и жестикуляционных явлений, которые встречаются в устной речи с частотой, значимо выше средней. Именно определение состава — хотя бы предварительного — мультиmodalных кластеров, характерных для устной русской речи, и является основной задачей данной книги.

Примечание. В реальной речи мультиmodalные кластеры весьма часто включают в себя не только пару слово — жест. Это может быть пара слово — звук (звук понимается весьма широко: как различная манера произнесения, например скандирование, сдвиг артикуляции вперед, носовой прононс, как те или иные интонационные контуры или фонетические явления, например утеря конечной согласной, гортанная смычка, твердый приступ), пара жест — звук, а также тройки слово — жест — звук. Таким образом, в полном виде мультиmodalность устной речи предполагает распределение изначального смысла не по двум направлениям (лингвистическому и жестикуляционному),

¹⁴ Здесь Д. Макнилл ссылается на [Vygotksy 1962].

¹⁵ В нетерминологическом значении это словосочетание мы впервые встретили в работе [Müller 2008: 236–237], терминологически употребили его в работе [Гришина 2011а].

а по трем: лингвистическому, жестикуляционному и фонетическому. Такой взгляд на природу устной речи ставит совершенно новые задачи перед исследователями-фонетистами, поскольку предполагает гораздо меньшую степень условности и десемантизованности чисто фонетической стороны языка. Мультиmodalный подход к высказыванию, в частности, многое проявил в способах передачи чужой речи — жестикуляционных и фонетических (например, скандирование, ненатуральный уровень тона, см. [Гришина 2011а; Литвиненко 2013]). Активно исследуется связь жестикуляции, интонационных контуров и других фонетических особенностей. Назовем лишь некоторые работы: о параллелизме между направлениями движения руки и движения тона [Calbris 2011: 51–53], между ударной частью жеста и подъемами интонации [McClave 1998; Loehr 2012], о сильной корреляции между движениями головы / мимическими событиями и просодической структурой [Graf et al. 2002], о синхронных способах выражения семантического компонента ‘интенсификация’ на фонетическом (громкость, длительность, подъем уровня тона) и жестикуляционном уровне (движения головы и мимика) [Fergé 2004], о связи биений (см. выше, § 1.2.1.2) с интонацией [McClave 1994].

Итак, мультиmodalность устной речи и неизбежное, вследствие этого, наличие в ней мультиmodalных кластеров делают чрезвычайно важным вопрос о **выравнивании** жеста и сопровождаемого им речевого потока. Поскольку именно выравнивание ударной части жеста и определенного лингвистического явления в сопровождающей речи позволяет определить значение жеста, следует специально оговорить основные особенности этого выравнивания.

В нормальном случае ударная часть жеста совпадает с тем лексическим, грамматическим, синтаксическим или акцентологическим элементом в сопровождающей речи фразе, к которым данный жест относится.

В случае если в сопровождающем жестикуляционном потоке мы сталкиваемся с подхватами (см. сноску 12 на с. 23), для соответствующего анализа берется первое вхождение анализируемого жеста или жестикуляционного компонента; подхваты при статистическом анализе не учитываются, поскольку в большинстве случаев служат, по-видимому, для синтаксического членения и анафорической связности текста (см. [Николаева 2013]). Следует также учитывать, что в результате довольно широкого использования подхватов исследуемая жестикуляция может прерываться подхватом другого жеста на некоторой зоне сопровождающей жест фразы, а затем возвращаться обратно.

Следует отдельно сказать о том, что в неподготовленной речи жестикуляция очень часто осуществляется раньше, чем в речи появляется соответствующая этой жестикуляции лексема, граммема или синтаксическая конструкция, см. [Kendon 1980; Schegloff 1984; Nobe 2000; de Ruiter 2000; Calbris 2011: 68–69,

см. также с. 54–55, 59–62]¹⁶; в работе [Morrel-Samuels, Krauss 1992] было показано, что чем менее освоено говорящим данное слово, тем больше зазор между жестом и словом.

Жестикуляция может не только опережать соответствующий ей лингвистический элемент, но и несколько запаздывать относительно лексемы или конструкции, что бывает связано

1) с тяготением ударной фазы жеста к имеющейся во фразе эмфазе,

2) с тяготением ударной фазы жеста не к конкретной лексеме, а к лексеме **вместе со связанными с ней и непосредственно прилегающими к ней синтаксическими компонентами**,

3) с необходимостью сделать в определенной точке фразы другой жест (т. е. в тех случаях, когда два жеста физически не могут быть исполнены одновременно в одной и той же точке высказывания, а говорящий испытывает потребность в обоих жестах).

На выравнивание жеста и смысла влияет следующий фактор. Речевая информация упорядочена линейно и разворачивается во времени последовательно, единица за единицей. Жестикуляционное кодирование устроено совершенно иначе: помимо линейной горизонтальной упорядоченности, т. е. последовательности жестикуляционных единиц во времени, жестикуляция осуществляется в трехмерном пространстве и упорядочена вертикально, т. е. **несколько** смысловых единиц могут быть переданы **одним** движением руки или головы. Кроме того, информация может распределяться по разным «этажам» человеческого тела: часть передаваться руками, часть — головой, часть — глазами, часть — положением тела и т. д. Таким образом, сочетание горизонтального (речевого) и вертикального (жестикуляционного) упорядочивания информации в высказывании неизбежно ведет к сдвигу речевого и жестикуляционного ряда друг относительно друга.

Перечисленные выше факторы приводят к тому, что смысловой компонент, вызвавший данный жест, часто приходится искать в ближайшем речевом контексте, а в ряде случаев жест, который выглядит как отдельное жестикуляционное событие, является всего лишь результатом подхвата предшествующего жеста и не должен анализироваться как самостоятельный.

Таким образом, жесты в спонтанной неподготовленной речи осуществляются не в точечном режиме, когда жест выровнен точь-в-точь с отдельным словом, а в режиме

1) предвосхищения речи,

¹⁶ Соответствующие исследования проведены не только для английского языка, но и для французского [Ferré 2010], польского [Karpinski et al. 2008] и китайского [Chui 2005]. Подтверждается эта закономерность и для русского (как показывает наш материал).

- 2) затягивания (пост-ударное удержание, см. § 1.3.1),
- 3) запаздывания, когда жест осуществляется уже после вызвавшего его семантического компонента.

Иными словами, жест в спонтанной речи может **осциллировать** вокруг вызвавшего его семантического компонента и при этом может захватывать множество «посторонних» семантических компонентов.

И наконец, зона действия жеста (см. § 1.3.1) может содержать разнонаправленные семантические единицы, которые теоретически могут вызывать появление противоположных по значению или просто семантически разнонаправленных жестов.

Учитывая перечисленные факторы, мы можем утверждать, что закономерности в соотношении жеста и смысла могут иметь **только статистический характер**, и эта неопределенность непреодолима по самому объективному положению вещей. Именно поэтому при анализе жестикуляционной семантики анализ отдельных примеров может быть весьма поучительным и чрезвычайно много объясняющим, но уверенность, что исследователю удалось определить основные семантические компоненты жеста, может дать только статистически достоверный размер базы данных.

1.5. Методика работы с материалом

1.5.1. Мультимедийный русский корпус (МУРКО)

Настоящая книга написана на материале, который был получен из Мультимедийного русского корпуса (МУРКО), за исключением небольшого количества устных текстов, использованных при анализе глазного поведения говорящего (см. § 13.3.1).

Пилотный вариант МУРКО был открыт в 2010 г. в составе Национального корпуса русского языка. Общая идеология будущего корпуса была изложена в работах [Гришина, Савчук 2008; Гришина 2008а; 2009а; Гришина, Кудинов 2009; Grishina 2009а; 2009b]. После открытия пилотного МУРКО корпус рос и развивался; разные этапы его развития были зафиксированы в статьях [Grishina 2010а; 2010b; Гришина 2011б]. В данном разделе мы кратко опишем состав и структуру МУРКО и основные способы получения информации из корпуса.

1.5.1.1. Состав корпуса

Единицей выдачи в МУРКО является пара клип+текст (*кликст*). В ходе подготовки материала для размещения в корпусе видеофайл разрезается на

небольшие фрагменты, затем на такие же фрагменты разрезаются файлы расшифровок и эти видео- и текстовые фрагменты выравниваются между собой посредством присвоения им одних и тех же имен¹⁷.

По состоянию на конец 2014 г. объем МУРКО составлял порядка 4,5 млн словоупотреблений.

Основные типы текстов в составе корпуса:

1. Речь кино. Это самая обширная часть корпуса. МУРКО начинал формироваться именно с кинематографической речи — ввиду ее доступности, а также в связи с тем фактом, что полные и точные расшифровки кинофильмов уже были получены в ходе работы над устным и акцентологическим корпусами в составе Национального корпуса русского языка. Кинематографическая речь представляет в корпусе устную диалогическую речь.

2. Устная публичная речь. Подкорпус включает в себя телепередачи, документальные фильмы, доклады, лекции и другие образцы устной неподготовленной или слабоподготовленной публичной речи.

3. Театральная речь. Запись радио- и телеспектаклей.

Остальные типы речи не представляют интереса для данной книги, поскольку либо являются текстами типа *written to be spoken* (чтение вслух написанного текста), либо помещены в корпус в виде аудиофайлов (устная непубличная речь, авторское и художественное чтение).

1.5.1.2. Типы поисковых запросов

МУРКО сохраняет все типы запросов, которые приняты в основном корпусе (лексический, морфологический, семантический поиск и их комбинации), а также в устном и акцентологическом модуле. Кроме того, добавлен поиск по вокалической структуре слова и по сочетаниям звуков на границе и внутри слова (т. н. поиск по орфоэпической разметке). Здесь мы не будем повторяться — типы соответствующих запросов описаны ранее (см. [Гришина, Савчук 2009; Гришина 2009б]), — сосредоточимся на тех запросах, которые существенны для жестикуляционных исследований.

Как мы уже писали ранее, очень небольшая часть МУРКО (глубоко аннотированный МУРКО) имеет расширенную аннотацию, а именно — в нем размечены типы речевых действий и жестикуляция. Эта разметка позволяет отбирать материал и по этим параметрам.

¹⁷ Для преодоления недостатков, связанных с разрезанием целого текста на небольшие фрагменты, в корпусе предусмотрен переход к предыдущему и последующему эпизоду, о чем см. § 1.5.1.3.

Например, можно выбрать клипы, в которых говорящий осуществляет тот или иной речевой акт: отбирать высказывания определенной семантики, типа иллокуции, перлокутивных функций — для изучения интонационных контуров и иных фонетических особенностей устного высказывания (темп речи, уровень громкости, типы речевого подчеркивания — парцелляция, скандирование — и условия их функционирования, типы междометий и вокальных жестов, типы повторов). Этот тип поиска может оказаться весьма полезным для изучения сопутствующей жестикуляции.

Аналогичным образом устроен жестикуляционный модуль глубоко аннотированного МУРКО. Здесь можно отобрать жесты по их субъективным характеристикам (типу и значению), по объективным характеристикам (активному и пассивному органу, ориентации в пространстве, направлению движения и проч.). Выбрав соответствующие характеристики, пользователь получает клипы, в которых встречаются жесты заданного типа.

Таким образом, МУРКО предоставляет три основных способа получения из корпуса жестикуляционного материала:

- 1) обращение к глубоко аннотированному МУРКО и запрос жестов с конкретными характеристиками, вне зависимости от того, какой лингвистический ряд их сопровождает и есть ли такой лингвистический ряд (последний случай — это жесты в режиме пантомимы или жесты слушающего);
- 2) обращение к тем или иным лингвистическим конструкциям, к отдельным лексемам или классам лексем — с тем чтобы проанализировать, какие жесты их сопровождают.

Третий способ получения жестикуляционной информации будет нами описан в следующем разделе.

1.5.1.3. Страница выдачи

После формулировки запроса говорящий получает из МУРКО страницу выдачи. Каждый элемент выдачи представляет собой пару «текст расшифровки + соответствующий клип» (в относительно редких случаях, когда клип содержит только жестикуляцию, расшифровка клипа отсутствует; в случае, если элемент выдачи входит в глубоко аннотированный МУРКО, присутствует также таблица жестов, зафиксированных в данном клипе¹⁸).

¹⁸ Клип имеет несколько обозначений, существенных для пользователя. Большая стрелка в кружочке, расположенная в центре, обозначает клавишу проигрывателя клипа (при нажатии на нее клип начинает проигрываться). В левом нижнем углу обозначена длительность клипа и уникальное имя клипа в базе данных МУРКО. В случае, если пользователь захочет сохранить клип на своем компьютере для дальнейшего исполь-

Чрезвычайно важной является функция *расширение контекста* (обозначена троеточием после текста расшифровки). При нажатии на эту гиперссылку открывается страница, на которой присутствует не набор клипов, а именно этот, выбранный пользователем единичный клип.

Такая индивидуальная подача клипа, во-первых, предоставляет возможность получить уникальный адрес данной пары «клип+текст» в корпусе, а во-вторых, просмотреть предшествующий и последующий клипы — в ситуации, когда целый текст при подготовке корпуса расчленялся на небольшие фрагменты, эта проблема является весьма актуальной, поскольку без обращения к пред- и послетексту содержание данного клипа может оказаться абсолютно неясным. Для этого следует обратиться к ссылкам *предыдущий фрагмент* и *следующий фрагмент*, расположенным сразу под клипом. Эта же опция предоставляет пользователю возможность просмотреть материал целиком — от клипа к клипу — и тем самым, среди прочего, осуществить третью возможность получения жестикуляционной информации из МУРКО, а именно — с помощью сплошного просмотра видеоматериала.

1.5.2. СТРУКТУРА БАЗ ДАННЫХ И СТАТИСТИЧЕСКИЙ АНАЛИЗ МАТЕРИАЛА

Как явствует из предшествующего изложения, жестикуляция в нашей книге исследуется с использованием статистических методов. Для того чтобы статистика давала достоверные — хотя бы в первом приближении — данные, она должна быть основана на достаточно представительных базах данных. Базы данных мы строили с помощью таблиц Microsoft Office Excel. Общие принципы были следующими:

1) первый столбец таблицы включал гиперссылки к клипам, послужившим исходным материалом для исследования

2) жест, как уже было сказано выше, мы считаем вертикальной лигатурой, или комбинацией значений некоторой совокупности параметров, поэтому в последующих столбцах указывались значения того или иного параметра жеста (например, конфигурация руки, ориентация ладони, направление движения по трем декартовым координатам, угол между рукой и телом и мн. др.)

3) аналогичным образом некоторый набор параметров вычленялся и для речевого потока, сопровождающего жесты данного типа (например, тип иллюкуции, тип сопровождающего лексического дейксиса, временные и мо-

зования, а не просто просмотреть/прослушать его в режиме онлайн, ему следует воспользоваться опцией *Скачать* слева под клипом — клип будет сохранен на пользовательском компьютере под своим уникальным именем.

дальные характеристики высказывания, тип предиката, тип синтаксической конструкции и т.п. др.).

Таким образом, с помощью баз данных осуществлялся этап описания материала (этап **дескрипции**). При достаточно большом объеме базы данных жесты и речевые компоненты начинали формировать группы: жесты — по формальным признакам, речевые фрагменты — по лингвистическим признакам. В результате возникала возможность установить связь между жестикуляционными и собственно лингвистическими группами (этап распределения, **дистрибуции**). На этом этапе с помощью критерия χ -квадрат (см. § 1.5.2.1) проверялась степень достоверности связи между жестикуляционными и лингвистическими параметрами.

Если связь оказывалась достоверной, наступал этап **интерпретации**: поскольку, как мы уже упоминали, связь между жестом и словом является мотивированной, мы полагали интерпретационный этап, т. е. этап выдвижения версий по поводу тяготения данного смысла к данному жесту или жестикуляционному компоненту, необходимой частью нашей работы. И эта же часть, естественно, является наиболее дискуссионной. Иными словами, за достоверность статистического материала мы далее ручаемся, и при этом несколько не настаиваем на единственности наших интерпретаций¹⁹.

1.5.2.1. Критерий χ -квадрат

Критерий χ -квадрат является достаточно простым и одновременно надежным способом определения наличия связи между двумя явлениями. Он основан на сопоставлении реальных числовых распределений, полученных посредством анализа конкретного материала, с теоретическими (потенциальными) средними распределениями, которые были бы получены, если бы сравниваемые параметры были абсолютно не связаны друг с другом.

Если бы мы бросали обыкновенную монетку и считали бы, сколько раз выпадет орел, а сколько — решка, то при определенном, достаточно представительном количестве бросков орел и решка выпали бы одинаковое количество раз,

¹⁹ В двух случаях — при описании движения по вертикальной оси и при описании семастики конфигурации *кулак* (Глава 8 и разд. 10.2) — мы несколько отступили от изложенной схемы. В конфигурации *кулак* нам не удалось выделить никаких специфических параметров, которые позволили бы отделить, так сказать, один тип кулака от другого. При анализе вертикальной оси мы различали только движения вверх и вниз, не выделяя разные манеры этих движений. Как следствие, описание конфигурации *кулак* и вертикальной оси имеет преимущественно качественный, а не количественный характер.

потому что выбор между орлом и решкой в этом случае был бы абсолютно случайным и на результат бросков не влиял бы никакой дополнительный фактор.

Теперь представим себе, что одна из сторон монеты была специальным образом утяжелена, и зададим вопрос: связано ли наличие такого грузика с выпадением одной из сторон? Ответ был бы положительным, поскольку в этом случае сторона с грузиком выпадала бы существенно реже, чем более легкая сторона. Например, орел выпадал бы в 30% случаев, а решка — в остальных 70%. В этом случае, используя критерий χ -квадрат, можно было бы с помощью чисел показать, что наличие грузика и выпавшая сторона — связанные между собой параметры.

Покажем, как это работает, на конкретном примере.

Предположим, в некоторой аудитории собралось 100 человек обоего пола. Среди присутствующих есть **натуральные** блондины/блондинки, брюнеты/брюнетки, шатены/шатенки. Зададимся вопросом: связан ли натуральный цвет волос людей, собравшихся в данной аудитории, с их полом?

Первый этап. Получение реального распределения

Проанализировав состав аудитории, мы получили следующие реальные данные (табл. 1_1)

Таблица 1_1

Пол	Мужчины	Женщины	Всего	
Цвет волос				
Блондины	10	10	20	1
Брюнеты	21	18	39	2
Шатены	17	24	41	3
Всего	48	52	100	
	A	B		

Второй этап. Получение теоретического распределения

Теперь нам нужно понять, каким бы могло быть теоретическое распределение этих же данных, если бы мы, так сказать, бросали монетку без грузика, т. е. если бы мы исходили из предположения, что параметры *пол* и *натуральный цвет волос* не связаны между собой.

Чтобы понять это, для каждой ячейки табл. 1_1 нужно посчитать теоретический средний результат. Для этого используется формула:

$$(\sum_{\text{строка}} \times \sum_{\text{столбец}}) \div \sum_{\text{общая}},$$

т. е., например, для ячейки А1 (блондины мужчины) это будет

$$(20 \times 48) \div 100 = 9,6,$$

а для ячейки В3 (шатенки женщины) это будет

$$(41 \times 52) \div 100 = 21,32$$

Проделав эту операцию для всех ячеек табл. 1_1, мы получаем табл. 1_2 с теоретическими распределениями:

Таблица 1_2

Пол Цвет волос	Мужчины	Женщины	Всего	
Блондины	9,6	10,4	20	1
Брюнеты	18,72	20,28	39	2
Шатены	19,68	21,32	41	3
Всего	48	52	100	
	С	Д		

Третий этап. Сопоставление реальных и теоретических распределений

Мы видим, что данные в симметричных ячейках обеих таблиц различаются. Но мы не можем ответить на вопрос: достаточно ли **сильное** это различие, чтобы считаться убедительным? Если разница между реальным и теоретическим распределением достаточно мощная, то мы можем предположить, что пол человека, находящегося в нашей аудитории, как-то связан с натуральным цветом его волос.

Для определения степени различия между двумя таблицами проводится сопоставление, а именно, сравниваются данные в симметричных ячейках по формуле:

$$(A_1 - C_1)^2 \div C_1$$

$$(A_2 - C_2)^2 \div C_2$$

$$(A_3 - C_3)^2 \div C_3$$

...

$$(A_n - C_n)^2 \div C_n$$

$$(B_1 - D_1)^2 \div D_1$$

...

$$(B_n - D_n)^2 \div D_n$$

Полученная для данной ячейки величина называется χ -квадратом для данной ячейки. Например, для ячейки А1

$$\chi^2 = (10 - 9,6)^2 \div 9,6 = 0,4^2 \div 9,6 \approx 0,017.$$

Выглядит это — на взгляд филолога — достаточно туманно, но на самом деле за этой формулой стоит обычный здравый смысл. Берется разница между реальными данными в некоторой ячейке и теоретической средней величиной для этой же ячейки. Полученная разница возводится в квадрат, чтобы избежать проблем с возможным появлением в результате вычитания отрицательных чисел (например, в нашем случае, разница между ячейкой А3 и ячейкой С3 — отрицательная величина). А затем квадрат разницы делится на теоретическую величину для данной ячейки, чтобы определить, на какую долю реальная величина отличается от теоретической. Понятно, что чем больше разница между практикой и теорией, тем большее число будет попадать в соответствующую ячейку результирующей табл. 1_3 (а в случае минимальной разницы значение χ^2 для данной ячейки будет стремиться к нулю).

Таблица 1_3

Пол	Мужчины	Женщины	Всего	
Цвет волос				
Блондины	0,017	0,015	0,032	1
Брюнеты	0,278	0,256	0,534	2
Шатены	0,365	0,337	0,702	3
Всего	0,659	0,609	1,268	
	Е	Г	В	

Четвертый этап. Оценка значимости и достоверности

Итак, в табл. 1_3 мы видим в каждой ячейке некоторое число, которое характеризует степень расхождения между реальными распределениями и их теоретическими соответствиями. В итоговой ячейке G4 дано суммарное значение $\chi^2=1,268$.

Возникает естественный вопрос: много это или мало? Чтобы ответить на него, нужно прежде всего понять, что ответ зависит от количества ячеек в таблице. Действительно, чем больше ячеек, тем меньше те слагаемые, которые дают нам итоговое значение χ^2 : $\chi^2 = 1,268$, полученное сложением двух ячеек, дает значение χ^2 в каждой ячейке в среднем 0,634, а полученное сложением десяти ячеек — уже 0,1268, т. е. формально одно и то же итоговое значение χ^2

знаменует собой разный уровень расхождений между реальным и теоретическим распределением в таблицах с разным количеством ячеек.

Именно поэтому при оценке значимости этих расхождений учитывается такой параметр, как количество **степеней свободы**; последнее высчитывается по формуле

$$(\text{количество строк в таблице} - 1) \times (\text{количество столбцов в таблице} - 1)$$

и для таблиц 1_1–1_3 равняется

$$(3 - 1) \times (2 - 1) = 2.$$

Для получения окончательного ответа на наш вопрос его следует переформулировать следующим образом:

- при значении итогового $\chi^2 = 1,268$
- при количестве степеней свободы 2
- какова вероятность того, что распределения в итоговой табл. 1_3 не обусловлены связью исследованных параметров, т. е. **абсолютно случайны** (вероятность традиционно обозначается латинским p)?

Вспользуемся возможностями Microsoft Office Excel, а конкретно — функцией

$$= \text{ХИ2РАСП}(x;n),$$

где x — конкретное значение χ^2 (в нашем случае 1,268), а n — количество степеней свободы (в нашем случае 2). Если в данную формулу в таблице Excel подставить значения соответствующих параметров, то она нам выдаст результат

$$p = 0,53,$$

где p — вероятность того, что исследуемые нами параметры распределились случайно, или, что то же, вероятность ошибки нашего предположения о том, что параметры связаны. Критическим значением является $p=0,05$. Как видим, полученное нами $p=0,53$ в 10 раз больше критического значения, а следовательно, мы должны признать, что параметры *пол* и *натуральный цвет волос* у собравшихся в нашей аудитории ста человек не связаны между собой²⁰.

²⁰ Последний этап может быть проведен без привлечения Microsoft Office Excel. Для этого нужно обратиться к «Таблице критических значений Пирсона хи-квадрат», которая имеется в любом математическом справочнике и в интернете. В «Таблице критических значений» нужно найти строку, соответствующую конкретной степени свободы (в нашем случае 2), а в этой строке найти ячейку, соответствующую столбцу критического значения 0,05. В этой ячейке на пересечении строки «2» и столбца «0,05» в «Таблице критических значений» будет стоять число 5,99146. Таким образом, все значения итогового χ^2 (т. е. того числового параметра, который в нашей табл. 1_3 находится в ячейке G4), меньшие 5,99146, дают нам отсутствие связи между исследуемыми параметрами.

Пятый этап. Содержательная оценка

Изменим условия задачи. Зададим следующий вопрос: связан ли *пол* присутствующих в нашей аудитории с фактом *окраски* волос, а не с их натуральным цветом? Как и раньше, табл. 1_4 дает нам реальные распределения, табл. 1_5 — теоретические, табл. 1_6 — итоговое значение χ^2 .

Таблица 1_4

Пол	Мужчины	Женщины	Всего	
Окраска волос				
Есть	4	27	31	1
Нет	44	25	69	2
Всего	48	52	100	
	A	B		

Таблица 1_5

Пол	Мужчины	Женщины	Всего	
Окраска волос				
Есть	14,88	16,12	31	1
Нет	33,12	35,88	69	2
Всего	48	52	100	
	C	D		

Таблица 1_6

Пол	Мужчины	Женщины	Всего	
Окраска волос				
Есть	7,955	7,343	15,299	1
Нет	3,574	3,299	6,873	2
Всего	11,529	10,643	22,172	
	E	F	G	

Видим, что в результирующей табл. 1_6 в итоговой ячейке G3 суммарное значение $\chi^2=22,172$. Формула =ХИ2РАСП(22,172;1) в Excel дает нам

$$p = 2,49 - 06^{21},$$

²¹ Важное пояснение. Значение p мы часто даем в **экспоненциальном числовом формате**, в котором часть числа заменяется на $E-n$, что обозначает умножение числа E на 10^{-n} (10 в степени $-n$). Таким образом, число $2,29-06$ означает $2,29 \times 10^{-6} = 0,00000229$. Чем выше число после минуса, тем меньше, соответственно, число p , и каждое увеличение числа n после минуса означает уменьшение числа p на порядок.

т. е. p существенно меньше критического значения $p=0,05$, а следовательно, пол и окраска волос связаны (причем достаточно мощно, чтобы считать эту связь неслучайной)²².

Однако фиксация связи двух параметров кажется очевидно недостаточной. Возникает следующий вопрос: **как именно** они связаны?

Для ответа на этот вопрос мы (здесь и далее в книге) используем следующий алгоритм:

1) в результирующей таблице (1_6) отмечаем те ячейки, где значение χ^2 заметно отличается от нуля (мы приняли для себя — условно, — что существенно отличным от нуля является $\chi^2 \geq 2$; далее в книге это подразумевается по умолчанию, если не оговорено иное²³); в нашем случае все четыре ячейки табл. 1_6 должны быть отмечены как содержащие $\chi^2 \geq 2$;

2) те ячейки с $\chi^2 \geq 2$, где данные в табл. 1_4 (реальные распределения) меньше данных в соответствующих ячейках табл. 1_5 (теоретические распределения), в табл. 1_4 отмечаются курсивом и подчеркиванием;

3) те ячейки с $\chi^2 \geq 2$, где данные в табл. 1_4 (реальные распределения) **больше** данных в соответствующих ячейках табл. 1_5 (теоретические распределения), в табл. 1_4 отмечаются полужирным и затемнением ячеек.

В результате применения этого алгоритма табл. 1_4 (реальные распределения) принимает следующий вид (см. табл. 1_4а):

Таблица 1_4а

Пол	Мужчины	Женщины	Всего	
Окраска волос				
Есть	<u>4</u>	27	31	1
Нет	44	<u>25</u>	69	2
Всего	48	52	100	
	A	B		

Такая запись применяется для удобства пользователя, поскольку она избавляет его от необходимости высчитывать количество нулей после запятой в десятичных дробях.

²² Такой же результат дает «Таблица критических значений», где для степени свободы 1 и критического значения 0,05 значение χ^2 должно быть 3,84146. Как видим, наше реальное значение χ^2 существенно больше (22,172), следовательно, анализируемые параметры связаны и связь между ними достоверна.

²³ Специально следует подчеркнуть, что при использовании критерия χ^2 учитывается т. н. эффект низкой базы, а именно: если в какой-то из ячеек таблицы с реальными распределениями и в симметричной ячейке таблицы теоретических распределений числовые значения меньше 5-и, то данные в этих ячейках во внимание не принимаются как непоказательные. Например, если бы ячейке A1 таблицы 1_4 в таблице 1_5 (ячейка C1) соответствовало бы не 14,88, как в нашем случае, а, предположим, 3 или 2, то данные ячеек A1, C1 и E1 не должны были бы учитываться при содержательной интерпретации.

Такой вид таблицы уже позволяет нам делать содержательные выводы следующего типа:

- для мужчин в нашей аудитории характерен натуральный цвет волос и не характерна окраска волос;
- для женщин в нашей аудитории, напротив, характерна окраска волос и не характерен натуральный цвет волос.

Замечание. Специально следует подчеркнуть, что подмножество может иметь статистические характеристики и предпочтения, отличающиеся от характеристик и предпочтений «материнского» множества (так, например, в нашем примере у мужчин младше 30 лет характер связи между полом и окраской волос может отличаться от распределений на целом множестве). И это естественно, поскольку при выделении подмножества мы выбираем некий параметр, которому удовлетворяют элементы данного подмножества, а следовательно, исследуем по данному критерию уже фактически новое множество.

Шестой этап, факультативный

Иногда требуется произвести проверку, не являются ли некоторые параметры, по которым мы производим анализ данных, связанными. Так, например, в § 11.2.2.2, посвященном русскому жестикуляционному отрицанию, нам пришлось проверить, не зависят ли друг от друга такие параметры, как коммуникативная, эпистемическая и аксиологическая дистанция между говорящим и его высказыванием. В случае если параметры оказываются независимыми (т. е. метод χ^2 показывает недостоверность связи между параметрами), исследователь может делать выводы на своем материале, не увязывая эти параметры между собой. В противном случае из двух связанных параметров нужно выбирать главный, определяющий. Например, при исследовании вертикального движения руки и головы в русской жестикуляции мы можем заметить, что движение сверху вниз связано с параметром *лицо предиката*: если предикат имеет форму второго лица, значительно возрастает количество движений руки или головы сверху вниз. Более подробное обследование материала показало, однако, что дело тут вовсе не в лице, а в иллюкуции: движение сверху вниз теснейшим образом связано с императивом. Но очевидно, что императив и второе лицо также связаны между собой, причем в этой паре именно императив является ведущим параметром, а второе лицо предиката — лишь следствие использования императива. Таким образом, если у нас возникает подозрение о связи и взаимозависимости двух на первый взгляд независимых параметров, это подозрение в обязательном порядке должно быть проверено.

Для анализа сравнительной силы параметров, влияющих на выбор того или иного жеста, удобно использовать значение p : чем меньше вероятность p того, что зависимость между двумя параметрами имеет случайный характер, тем более мощной мы можем считать связь между параметрами. Например, связь параметра *тип иллокуции* (вопрос, утверждение, императив) с параметром *движение руки по вертикальной оси* имеет значение $p = 1,05 - 11$ (см. табл. 1_7).

Таблица 1_7

Направление движения	Сверху вниз	Снизу вверх
Тип иллокуции		
Вопрос	63	45
Императив	174	61
Утверждение	760	466
$\chi^2=50,56$, $p=1,05-11$, параметры связаны, распределения достоверны		

При этом связь параметра *лицо предиката* (первое, второе, третье) с параметром *движение руки по вертикальной оси* имеет значение $p = 4,44 - 05$ (см. табл. 1_8).

Таблица 1_8

Направление движения	Сверху вниз	Снизу вверх
Тип иллокуции		
Первое	<u>105</u>	78
Второе	100	<u>22</u>
Третье	151	80
$\chi^2=20,04$, $p=4,44-05$, параметры связаны, распределения достоверны		

Поскольку, как мы уже писали выше, связь между императивом и вторым лицом достаточно очевидна и при этом вероятность ошибки p для связи иллокуция/направление на 6 порядков меньше вероятности p для связи лицо/направление (10^{-11} vs. 10^{-5}), из двух параметров именно *тип иллокуции* следует признать **исходным**, а *лицо предиката* — **производным параметром** относительно третьего параметра *движение руки/головы по вертикальной оси*; параметры, один из которых является исходным, а второй — производным, мы будем называть **зависимыми**. Различение исходного и производного параметров оказывается чрезвычайно полезным, поскольку освобождает исследовате-

ля — в значительном числе случаев — от необходимости предлагать дополнительные версии, чтобы интерпретировать те или иные статистические закономерности.

Таким образом, при соблюдении следующих начальных условий:

- параметры P и Q связаны между собой,
 - параметр A связан с параметром P ,
 - производится проверка связи параметра A с параметром Q
- 1) в случае, если параметр A оказывается связан с параметром Q , но значение p в связке $A - Q$ оказывается на порядки больше, чем значение p в связке $A - P$, параметр P признается исходным, параметр Q — производным, и в качестве производного не требует специальной интерпретации;
 - 2) в случае, если параметр A оказывается связанным с параметром Q и порядок значения p в связке $A - Q$ оказывается равным порядку (или сопоставимым с порядком) значения p в связке $A - P$, оба параметра признаются равнозначными и действующими параллельно.

Такова в целом методика работы с материалом, принятая в данной книге. Впрочем, изредка мы используем для анализа и простые процентные распределения.

1.6. Композиция книги

Книга состоит из нескольких частей. В первой части, «Система русских указательных жестов», содержится описание русских дейктических жестов, осуществляемых рукой или головой и указывающих на внешние по отношению к говорящему объекты или на самого говорящего.

Во второй части, «Русские изобразительные жесты. Фрагменты системы», описаны (разумеется, не исчерпывающе) те компоненты жестов, которые имеют преимущественно изобразительный (иконический) характер.

Эта часть книги включает главы «Язык в декартовых координатах: поперечная и сагиттальная оси» и «Язык в декартовых координатах: вертикальная ось», в которых описана семантика такого жестикуляционного компонента, как направление движения, а также главу «Глагольные приставки и корни: жестикуляционные профили», где в этом же ключе описаны свойства приставок и корней. Эта же часть включает в себя главу «Сложные жестикуляционные траектории», где систематизированы сложные траектории движения руки (круговые и колебательные). Далее в этой части книги можно найти главу «Конфигурация ладоней», где предлагаются описания отдельных конфигура-

ций ладони (*кулак, кольцо, перо, щепоть* и нек. др.), и главу «Жесты и точка зрения», где анализируется жестикуляционное сопровождение русских конструкций с отрицанием и с кванторными словами со значением всеобщности — в связи с понятием *точка зрения*.

Часть «Служебные жесты» включает описание глазного поведения говорящего на границах реплик, а также роль морганий и перевода взгляда в организации высказывания.

В заключительной части «Сквозные темы в жестикуляции» в главе «Прагматика, семантика, синтаксис» сведены воедино способы отражения прагматических, семантических и синтаксических компонентов высказываний в жестах; кроме того, здесь приведены данные о связи жестикуляции и видовых характеристик русских бесприставочных глаголов. Завершает книгу глава «Жестикуляция, или Любовь к геометрии», в которой показано, как разные понятия эвклидовой геометрии используются в качестве жестикуляционных этимонов указательных, изобразительных и служебных жестов.

Справочный аппарат книги включает

- список условных обозначений,
- список литературы,
- указатель цитируемых авторов,
- указатель жестов,
- указатель лексем и конструкций,
- предметный указатель,
- указатель таблиц,
- указатель рисунков.

1.6.1. ИЛЛЮСТРАТИВНЫЙ МАТЕРИАЛ

Иллюстративный материал оформляется следующим образом:

- каждый пример имеет номер, который складывается из номера параграфа/раздела²⁴ и номера примера внутри параграфа/раздела (например, номер примера вида 2.1_1 означает, что это первый пример в разделе или параграфе 2.1);
- внутри примера с помощью *фигурных скобок* выделяется зона действия жеста (см. выше, с. 23), перед которыми в верхнем регистре с помощью условных обозначений, аббревиатур или словесно фиксируется тот или иной жестикуляционный компонент, сопровождающий данную зону, например:

²⁴ Разделом мы считаем часть главы, которая далее подразделяется на параграфы (обозначается разд. N.N, заголовок 2-го уровня); параграф — часть раздела (обозначается § N.N.N.(N), заголовки 3-го и 4-го уровня) или часть главы, не имеющая внутренних подразделений (обозначается § N.N, заголовок 2-го уровня).

1.6_1

а ОЛ↑, движение вперед, вверх, вправо{**вот** и НАШ} дом

Внутри примера **полужирным** шрифтом выделяется лексическая или синтаксическая единица, включающая в себя смысловой компонент, который, с нашей точки зрения, ответствен за появление указанного жестикуляционного компонента; КАПИТЕЛЬЮ (МАЛЫМИ ПРОПИСНЫМИ) — компонент высказывания, выделенный эмфатически; также для ситуативных текстовых выделений используются курсив и разрядка, что специально оговаривается.

Примечание. Похожим образом в книге нумеруются таблицы и рисунки: первая цифра обозначает номер главы, вторая, после подчеркивания, — номер таблицы или рисунка внутри главы.

Примеры в некоторых случаях даются не индивидуально, а большими группами. Группа примеров имеет один номер (см. также ниже о видеоиллюстрациях).

Список условных обозначений, актуальных для той или иной главы, дается в начале главы; сводный список условных обозначений — в Справочном разделе в конце книги.

Жестикуляционные исследования критически завязаны на возможность подтвердить те или иные утверждения видеоматериалом. В принципе, при наличии Мультимедийного русского корпуса (МУРКО) мы могли бы просто с помощью соответствующей ссылки приглашать читателя к просмотру клипа прямо в корпусе. Однако такое решение влечет за собой два существенных для читателя неудобства. Во-первых, в подавляющем большинстве случаев клип, который послужил нам материалом, значительно длиннее того фрагмента, который актуален для нас в той или иной точке изложения. Во-вторых, для того чтобы увидеть жест или жестикуляционный компонент, видео иногда требуется замедлить, в ряде случаев существенно. Функции замедления корпус не поддерживает. В связи с этим мы решили снабдить читателя видеоиллюстрациями следующими способами:

1) клипы, иллюстрирующие каждый раздел, заархивированы и выложены на Яндекс-диск по ссылкам, так что каждый желающий сможет их скачать на свой компьютер и просматривать параллельно с чтением книги:

Глава 2. «Ручные указательные жесты»	https://yadi.sk/d/O-FvgFC9kopVY
Глава 3. «Указание большим пальцем»	https://yadi.sk/d/grL1hOdxkopmN
Глава 4. «Головные указательные жесты»	https://yadi.sk/d/-BoD4Hzikoppj
Глава 5. «Автодейксис»	https://yadi.sk/d/pJmwnIk4koqB3

Глава 6. «Язык в декартовых координатах: поперечная и сагиттальная оси»	https://yadi.sk/d/-OFybQEvkqGz
Глава 7. «Глагольные приставки и корни: жестикуляционные профили»	https://yadi.sk/d/lPTAGGu4koqSL
Глава 8. «Язык в декартовых координатах: вертикальная ось»	https://yadi.sk/d/3jyVonIGkoqn8
Глава 9. «Сложные жестикуляционные траектории»	https://yadi.sk/d/FvT8LGy1kor3t
Глава 10. «Конфигурации ладоней»	https://yadi.sk/d/A1Fuk2oQkorwa
Глава 11. «Жесты и точка зрения»	https://yadi.sk/d/wOpUwJJ7kos8p
Глава 12. «Грамматика взгляда»	https://yadi.sk/d/oggINhmskosDP
Глава 13. «Закрытые глаза: пунктуация и акцентуация»	https://yadi.sk/d/F5CIg-DckosL2
Глава 14. «Прагматика, семантика, синтаксис»	https://yadi.sk/d/qU1XeEwukosSp

2) клипы расположены на YouTube по запросу *Русская жестикуляция с лингвистической точки зрения*, так что их можно просматривать в сети. В случае если читателю по какой-то причине неудобно работать непосредственно с YouTube, он может по ссылке <https://yadi.sk/i/Nolo-E-ukosUa> скачать сводный файл в Microsoft Office, в котором примеры упорядочены по главам и номерам и каждый пример представляет собой гиперссылку на YouTube, которую можно открыть прямо внутри файла²⁵.

В группах примеров те примеры, которые снабжены видео, даются в самом начале и отделяются от остальной группы линией. Отбор примеров, которые снабжались видео, проведен, прежде всего, с ориентацией на удобство пользователя: мы отбирали клипы, в которых жест виден хорошо, хотя бы относительно, а лингвистическое обеспечение жеста, с точки зрения автора, не вызывает сомнений. Однако этот принцип часто нарушался в тех случаях, когда примеров было мало и на особом счету был каждый из них. Кроме того, мы старались не снабжать видеоиллюстрациями примеры, которые уже были недавно проиллюстрированы по другому поводу.

²⁵ Желающие скачать клип прямо с YouTube могут пользоваться следующей опцией: в адресе клипа перед компонентом «youtube» следует без пробелов вставить «ss», чтобы получилось ssyoutube, и нажать Enter, после чего клип можно будет скачать на персональный компьютер.

Система русских указательных жестов

2. Ручные указательные жесты

Условные обозначения:

УП — указание указательным пальцем

ОЛ — указание открытой ладонью

БП — указание большим пальцем

↑ — ориентация ладони вверх

↓ — ориентация ладони вниз

↕ — вертикальная ориентация ладони

ЛН, РН — левая рука, правая рука

2.1. Общие замечания

Прототипическим указательным жестом традиционно считается коммуникативное (т. е. предназначенное для передачи информации) движение того или иного органа человеческого тела, обозначающее некоторый вектор, исходной точкой которого является точка местонахождения говорящего (субъекта указания); этот вектор обозначает определенное направление, точку расположения объекта указания и сам объект указания (см. [Kita 2003a: 1]). Классическими указательными жестами являются указания рукой (пальцем, открытой ладонью (в англоязычной традиции — open hand)); кроме того, для указания человек использует движения глаз и движения головы (указания подбородком, движением головы вперед, боковым кивком головы, поворотом головы; в ряде культур зафиксированы указания губами (ср., в частности, [Enfield 2001]) и носом [Cooperrider, Núñez 2012]).

Таким образом, принципиальную схему указательного жеста можно изобразить с помощью схемы на рис. 2_1. На схеме субъект указания (говорящий) указывает на объект указания (направление указания задано черным вектором), а адресат указания воспринимает эту информацию. Важным является следующее замечание: в результате того, что весь смысл указательного жеста заключается в том, чтобы быть ориентированным на объект указания, направление движения указательного органа в указательном жесте предопределено

и — в прототипическом случае — указательный жест не направлен ни на говорящего, ни на слушающего¹.



Рис. 2_1. Схема прототипической ситуации указания

Закрепленность указательного жеста за некоторым объектом **вне** зоны коммуникации, т. е. вне зоны, расположенной между субъектом и адресатом указания, приводит к тому, что информация, стандартно передаваемая жестикულიцией **внутри** зоны коммуникации (прагматическая информация, см. § 1.2.2.2 о прагматических жестах), в указательном жесте должна либо теряться полностью, либо, напротив, сохраняться. В случае, когда субъект указания в ходе осуществления указательного жеста сохраняет прагматическую информацию, указательный жест приобретает, помимо стандартной и обязательной семантической зоны (указание на место расположения объекта указания), также дополнительную прагматическую зону, которая в реальности ориентирована не на объект, а на адресата указания².

Сказанное позволяет нам сформулировать **правило переноса: в случае, если субъект указания сохраняет в указательном жесте прагматический компонент коммуникации, последний выражается тем или иным способом в ходе указательного жеста и при этом сохраняет направление на адресата, будучи формально направленным на объ-**

¹ О том, какие трансформации происходят в указательном жесте в том случае, когда он направлен на говорящего, т. е. на субъекта указания, будет подробно сказано в Главе 5 об автодейксисе. Что касается указания на адресата, то 1) либо адресат в момент указания перестает восприниматься как адресат указания, а становится его объектом, 2) либо жест трансформируется из указательного в регулирующий, т. е. его целью становится не фиксация некоего объекта, находящегося вне зоны коммуникации, а побуждение слушающего к тому или иному действию или прекращению действия. Интересно, что объектом указания может выступать какое-либо действие адресата, на которое указывает говорящий, и в этом случае формально указательный жест будет также направлен на адресата указания, хотя на самом деле и в этом случае будет сохранена стандартная схема, изображенная на рис. 2_1, поскольку отдельное действие адресата, явившееся объектом указания, не совпадает с адресатом указания, а является всего лишь его частичным проявлением.

² Аналогичным образом на появление в семантике указательного жеста прагматической зоны может повлиять одушевленность (вернее, некоторые ее следствия) объекта указания, см. §§ 2.5.3, 3.5.1.

ект указания (на рис. 2_1 перенос прагматической информации с адресата на объект указания показан перемещением серого вектора).

Ввиду прозрачности семантики и бросающейся в глаза коммуникативной однозначности указательные жесты очень неплохо изучены с филогенетической (противопоставление человек — примат³), онтогенетической (противопоставление взрослый — ребенок⁴) и межкультурной (противопоставление европейская культура — иные культуры⁵) точек зрения. Во всяком случае, если остальные жесты, сопровождающие речь, только становятся предметом систематического изучения и описания (что сделалось возможным благодаря развитию технических средств фиксации и анализа жестикуляции, а также активному развитию мультимедийных корпусов), то инвентарь и основные функции указательных жестов, казалось бы, уже хорошо известны.

Корпусной подход к изучению в том числе и указательных жестов показал, однако, что указательные жесты изучены далеко не полностью: например, **выбор между указанием пальцем и открытой ладонью**, с одной стороны, и **выбор ориентации ладони** в указательном жесте — с другой, по-видимому, далеко не случайны, тесно связаны с референциальными и прагматическими характеристиками сопровождающей указательный жест речи, и исследование этих связей ставит перед исследователями новые вопросы. Чрезвычайно показательна в этом отношении прорывная работа [Kendon, Versante 2003], в которой были проанализированы закономерности использования разных видов ручных указательных жестов в неаполитанском диалекте итальянского языка. Это исследование доказало, во-первых, что корпусной подход к исследованию в том числе и указательных жестов позволяет ставить и решать проблемы, которые раньше можно было решать лишь с помощью инсайта (самоотождествления с жестикулирующим субъектом), а во-вторых, что анализ дейктической жестикуляции (как, впрочем, и анализ жестикуляции в целом) представляет собой не только и не столько психологическую, сколько лингвистическую проблему.

2.1.1. ТИПЫ УКАЗАТЕЛЬНЫХ ЖЕСТОВ

2.1.1.1. Дейктические топосы

В статье 1996 г. (опубликована в 2003 г. [Clark 2003]) Герберт Кларк разделил указательные жесты на две большие группы: ‘направление’ (directing-on)

³ См. [Povinelli, Davis 1994; Povinelli et al. 2003] и библиография при статьях.

⁴ См. [Bates et al. 1987; Lock et al. 1990; Petitto 1997; Butterworth 1995; 2003; Masataka 2003; Goldin-Meadow, Butcher 2003] и библиография при статьях.

⁵ См. [Saitz, Cervenka 1972; Sherzer 1973; Kendon 1988b; Haviland 1993; De Ruiter, Wilkins 1998; Havil 2003] и др.

и ‘размещение’ (placing-for). Жесты первого типа стандартно считаются прототипическими (иногда единственными) типами указания: говорящий, совершая акт ‘направления’, привлекает внимание слушающего к объекту указания. Однако, пишет Г. Кларк, когда покупатель кладет на прилавок магазина выбранные им покупки, он не указывает на них продавцу, но при этом продавец прекрасно понимает, что именно эти предметы покупатель собирается купить. Таким образом, и здесь совершается акт указания, однако субъект указания не указывает при этом на объекты в обычном смысле, а *располагает* их в специально отведенном для покупок месте. Когда некто совершает указательный жест типа directing-on, он создает объект указания, указывая на место его расположения. Когда некто совершает указательный жест типа placing-for, он пользуется тем, что окружающее пространство является анизоморфным и анизотропным и размечено с культурной и гносеологической точки зрения, и осуществляет указание, размещая соответствующий объект в месте, предназначенном для указания на этот объект [Clark 2003: 249]. Таким образом, тип placing-for использует в качестве средства привлечения внимания специально предназначенные для указаний топосы. Соответственно, этот тип указания выводит нас из области лингвистики в область семиотики цивилизационного пространства и, как таковой, далее нами учитываться не будет.

2.1.1.2. Касания

Существует, однако, еще один тип указательных жестов, который, насколько нам известно, не рассматривается в литературе как самостоятельный класс, однако при анализе стандартных указательных жестов типа directing-on все время в явном или неявном виде учитывается. Условимся называть этот тип указательный жестов **касаниями**⁶. Несколько примеров.

2.1_1

постукивает пальцем по перевязанной руке собеседника {А про **это**} я сообщу куда следует
Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

2.1_2

кладет ладонь на модель паровоза {**Этот** эlegantный движитель} дорог тем, что он самый экономичный во всем моем производстве

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

⁶ Единственная работа, классифицирующая касания, которая нам известна, — это статья [Roggi et al. 2004]. В ней, однако, рассматриваются типы касаний одушевленного лица, но не затрагиваются типы касаний неодушевленных предметов.

2.1_3

указывает ОЛ на кружку с пивом, поднимает ее {Есть холодное **пиво**.} Устроит?

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

2.1_4

— Принес? — показывает конфету {Вот.}

А. Рогожкин. Операция «С Новым Годом!», 1996

Примеры 2.1_1—2.1_4 иллюстрируют разные типы касаний: постукивание пальцем, касание ладонью, демонстрацию (2.1_3), предъявление (2.1_4). Все эти касания выступают как обычные указательные жесты типа directing-on — они привлекают внимание адресата к объекту указания, точно так же, как и классические указательные жесты. Принципиальное различие между обычными указательными жестами и касаниями заключается в том, что при касаниях рука субъекта указания имеет **вынужденную** конфигурацию, а именно, зависит от размера и формы объекта указания, а также от расположения объекта указания относительно субъекта указания. Что касается классических указательных жестов, то выбор конфигурации здесь свободен (под свободой выбора понимается свобода от диктата внешних материальных обстоятельств, при том что лингвистическая и, шире, семиотическая свобода выбора конфигурации указующей руки, как мы надеемся показать ниже, весьма ограничена).

Есть основания полагать, что классические указательные жесты и касания связаны между собой, так сказать, «этимологически», т. е. что первые произошли от вторых: в работе [Masataka 2003] продемонстрировано, что указание указательным пальцем восходит к желанию ребенка прикоснуться к заинтересовавшему его объекту, ткнуть его пальцем или поскрести его и лишь в тот момент, когда у ребенка возникает потребность поделиться с матерью эмоциями, вызванными заинтересовавшим его предметом, вытянутый вперед указательный палец превращается в указательный жест. Но с синхронической точки зрения в жестовой системе классические указательные жесты и касания сосуществуют. Это сосуществование приводит к указательным ситуациям, которые проиллюстрированы в примерах 2.1_5—2.1_6, где на один и тот же объект указывает и классическое указание, и касание, что, собственно, и демонстрирует взаимную независимость этих двух систем с синхронической точки зрения:

2.1_5

— Пионерский сбор? А на какую же тему?

— демонстрация карбюратора в правой руке {Вот.} ОЛ↑ на карбюратор, левая рука {Карбюратор изучаем.}

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

2.1_6

кладет левую руку на объект {Это вот} ОЛ↑ на модель паровоза, правая рука {пароходный дилижанец.} подхват предшествующего жеста {Или сухопутный пароход}.

Я. Лапшин и др. Приваловские миллионы, 1972

Таким образом, собственно языковая система жестов (если оставить в стороне жесты типа placing-for) состоит из двух самостоятельных, но **этимологически** связанных подсистем — конкретной (касания) и абстрактной (классические указательные жесты)⁷.

2.1.2. Основные конфигурации указующей руки

На рис. 2_2 приведен инвентарь ручных указательных жестов, которые были зафиксированы на нашей базе данных (в список не включен жест *указание большим пальцем* (БП) — он будет обсужден отдельно в Главе 3).

Несколько необходимых пояснений к рисунку.

Жестикуляция, как и фонетическая сторона высказывания, в ходе естественной коммуникации подвергается редукции. Поэтому — точно так же, как фонемы реализуются в аллофонах, — «жестемы» реализуются в «алложестах». При этом «алложесты» делятся на жесты полного образования, т. е. на жесты, отчетливо проявляющие свои дифференциальные признаки и могущие выступать в качестве стандартного представителя данной жестемы, и на редуцированные жесты, в которых ряд признаков ослабляется, иногда почти до нуля (и мы сталкиваемся с ситуацией нейтрализации разных жестов).

Прежде чем начинать анализ функционирования тех или иных указательных жестов в устной коммуникации, т. е. прежде чем производить попытку определить, что значит тот или иной жест, необходимо тем или иным способом провести границу, которая отделит один жест от другого. Это небанальная операция, которая в значительной степени влияет на полученные в ходе анализа материала результаты. Поэтому в обязательном порядке следует обговорить, на каком основании жесты отождествляются или различаются.

⁷ В современной литературе по жестикуляции принято разделение на конкретные и абстрактные указательные жесты, восходящее к работе [McNeill et al. 1993], однако они различаются по иному принципу: конкретными считаются те, которые указывают на материальный объект, абстрактными — те, которые указывают на абстрактное понятие, т. е. это несколько иная формулировка противопоставления, введенного Д. Макниллом в книге 1992 г., между иконическими и метафорическими жестами, см. § 1.2.2.1. Поскольку, как мы уже писали, этим противопоставлением в своей работе мы практически не пользуемся (см., однако, §§ 4.3.1.1, 4.3.1.2, 4.4.1 в Главе 4 о головных указаниях), то резервируем термин **конкретные жесты** для касаний, а **абстрактными** считаем все остальные.

Жесты полного образования

Редуцированные жесты



а) УП + ладонь вертикально



б) УП + ладонь вниз



в) УП + ладонь вниз



г) УП + ладонь вверх



д) ОЛ вертикально



е) ОЛ вверх



ж) ОЛ вниз



з) Широкая ладонь

Редукция конфигурации



и) Комбинированная ладонь



к) Косая ладонь

Редукция напряженности



л) полусвязка



м) свободная связка



н) ОЛ вертикально



о) ОЛ вверх



п) ОЛ вниз

Рис. 2_2. Инвентарь ручных указательных жестов

В работе [Kendon, Versante 2003] для неаполитанского диалекта итальянского языка авторами был определен следующий инвентарь ручных указательных жестов:

- 1) указание указательным пальцем (УП) + вертикальная ладонь (рис. 2_2а);
- 2) УП + ладонь вниз (рис. 2_2б);
- 3) указание открытой ладонью (ОЛ), ладонь вверх (рис. 2_2е);
- 4) указание ОЛ, ладонь вертикально (рис. 2_2д);
- 5) указание ОЛ, косая ладонь (Open Hand Oblique; рис. 2_2к);
- 6) указание большим пальцем (рис. 2_3).



Рис. 2_3. Указание большим пальцем

Каждый из этих жестов рассматривается в цитируемой работе как самостоятельная единица, т. е. они не разлагаются на составные компоненты и не группируются в более крупные объединения.

В статье [Wilkins 2003] использован несколько иной принцип группировки указательных жестов, которые фиксируются автором для одного из языков австралийских аборигенов, аренте. В системе этого языка, по данным автора, не зафиксированы жесты *указание ОЛ + ладонь вверх*, *указание УП + вертикальная ладонь*, *указание косой ладонью*, *указание большим пальцем*, однако выделяется *указание широкой ладонью* (см. рис. 2_23, а также авторский рисунок из цитированной работы, 2_4), которое используется для указания на совокупности (пальцы расставлены, ладонь ориентирована вниз).

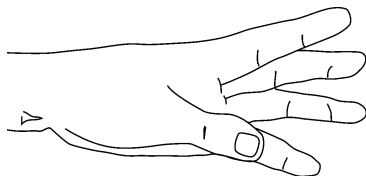


Рис. 2_4. Указание широкой ладонью

При этом с функциональной точки зрения в языке аренте, как считает автор, отождествляются как одна и та же единица достаточно разные, иногда неожиданные жесты. Так, например, указание пальцем реализуется как минимум в четырех вариантах (рис. 2_5); еще более неожиданным кажется ото-

жествление в одном жесте двух вариантов указания вертикальной открытой ладонью (рис. 2_6).

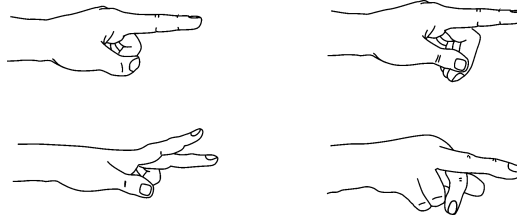


Рис. 2_5. Указания пальцем в аренте

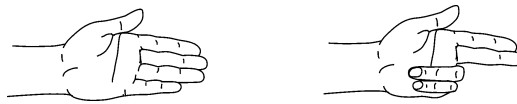


Рис. 2_6⁸. Указание вертикальной открытой ладонью в аренте

Эти две статьи демонстрируют разные подходы к инвентаризации жестов. Сам Дэвид Уилкинс обозначает это различие как расхождение между «этическим» и «эмическим» подходом: с точки зрения Уилкинса, «этический» подход А. Кендона ведет к тому, что как самостоятельные единицы рассматриваются жесты, которые в языке находятся в дополнительном распределении (т. е. выполняют одну и ту же дейктическую функцию, а выбор между тем или иным вариантом полностью определяется внешними условиями коммуникации), а следовательно, должны рассматриваться как «алложесты» одной «жестемы».

Исходя из принципа композиционности жеста (§ 1.3.2), мы полагаем, что жесты, описанные авторами в работах [Kendon, Versante 2003] и [Kendon 2004], должны рассматриваться не как единое, далее неделимое целое, а как вертикальные лигатуры, которые свободно комбинируют значения нескольких параметров.

Параметры делятся на две группы — дискретные и градуальные. **Дискретные параметры** — те, значения которых являются качественными, а не количественными. Таковыми являются:

- параметр **конфигурации ладони** — значения ‘указательный палец’ (рис. 2_2а, б, в, г, л, м) vs. ‘открытая ладонь’ (рис. 2_2д, е, ж, н, о, п);
- параметр **ориентации ладони** в пространстве — значения ‘вертикально’ (рис. 2_2д, н), ‘вверх’ (рис. 2_2е, о), ‘вниз’ (рис. 2_2ж, п).

⁸ Здесь следует отметить, что на русском материале четвертый вариант указания пальцем с рис. 2_5 (указание средним пальцем) и второй вариант указания вертикальной ладонью с рис. 2_6 (указательный и средний палец осуществляют указание, безымянный и мизинец прижаты к ладони) также встречаются, но используются несколько иначе, см. § 2.5.3.

Примечание 1. Абсолютная и относительная ориентация ладони.

Поскольку далее нами будут активно использоваться понятия *ладонь вверх*, *ладонь вниз*, *ладонь вертикально*, следует пояснить, что именно имеется в виду под этими ориентациями ладони.

Будем различать абсолютную и относительную ориентацию ладони. **Абсолютная** ориентация касается ориентации *ладонь вниз* и предполагает, что ладонь ориентирована параллельно земле — вне зависимости от положения тела говорящего относительно собеседника и объекта указания, т. е. если говорящий сидит, стоит, лежит, его ладонь в любом случае будет параллельна земле. Кроме того, при абсолютной ориентации конфигурация руки УП может принимать своеобразный вид, отличающийся от стандартной конфигурации УП, см. рис. 2_2в: указательный палец при абсолютной ориентации может быть перпендикулярен ладони, в то время как при относительной конфигурации *УП + ладонь вниз* ладонь и палец всегда будут расположены на одной прямой (рис. 2_2б).

При **относительной** ориентации положение ладони вверх — вниз — вертикально отсчитывается не от абсолютных ориентиров, таких как земля, а от стандартного, прототипического положения тела говорящего в пространстве по отношению к земле и слушающему (см. рис. 2_7).

Так, например, если, как на рис. 2_8, указующая рука направлена вниз, то формально ладонь говорящего ориентирована назад.



Рис. 2_7. Прототипическая ориентация ладони вниз⁹



Рис. 2_8. Относительная ориентация ладони вниз¹⁰

Тем не менее, мы считаем, что на рис. 2_8 и во всех аналогичных случаях в нашей базе данных ладонь говорящего ориентирована вниз. Плоскость, относительно которой мы далее определяем ориентацию ладони в этом случае, задается следующим алгоритмом:

⁹ Херлуф Бидструп, фрагмент миниатюры «Спасение утопающих»

¹⁰ Херлуф Бидструп, фрагмент миниатюры «Брызги».

- 1) с помощью направления взгляда говорящего на объект указания или в сторону его предположительного расположения задается некоторая плоскость¹¹;
- 2) тело говорящего мысленно разворачивается так, чтобы занять перпендикулярное положение относительно плоскости, заданной взглядом (рука, однако, проворачиваясь в плече или локте, при этом сохраняет свое положение);
- 3) ориентация ладони определяется относительно позиции говорящего, полученной в результате п. 2, см. рис. 2_9.

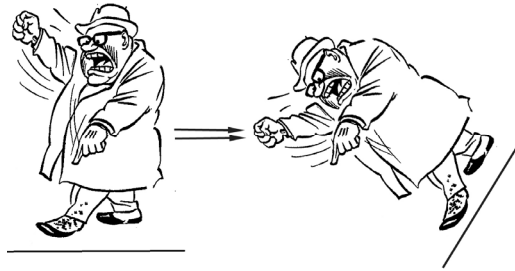


Рис. 2_9. Относительная ориентация ладони вниз (трансформация)

Примечание 2. Косая и комбинированная ладонь. Обратим внимание на то, что *косая ладонь* и *комбинированная ладонь* (рис. 2_2и, к) представляют собой два варианта ориентации ладони, «не повернутой» до конечной позиции *вверх*, т. е. они редуцированы по параметру ‘ориентация ладони’: оба жеста включают в себя компонент ‘ладонь вверх’, однако выражен он по-разному — и качественно, и количественно. *Косая ладонь* образует с поверхностью земли угол, более или менее приближенный к 135° , т. е. здесь поворот ладони до 180° просто не доведен до конца. *Комбинированная ладонь* может рассматриваться либо как вертикально ориентированная ладонь, часть которой развернута вверх, либо как ладонь, ориентированная вверх, часть которой приподнята до вертикального состояния. Ввиду того что обе ориентации ладони содержат в себе элемент ‘ладонь вверх’, далее мы будем рассматривать эти две ориентации вместе с ориентацией ладони ‘вверх’. В поддержку такого решения говорит и тот факт, что ориентация *косая ладонь* и ориентация *комбинированная ладонь* распределены дополнительно. Действительно, посмотрим, как связаны между собой ориентация ладони и степень вытянутости руки говорящего (вытянута ли она полностью — прямая рука, — или находится в полусогнутом состоянии); данные приведены в табл. 2_1.

¹¹ В случае объектно-свободных, или когнитивных, указаний (см. с. 22) несуществующий объект указания представляется существующим и, соответственно, говорящий может на него посмотреть и тем самым задать искомую плоскость.

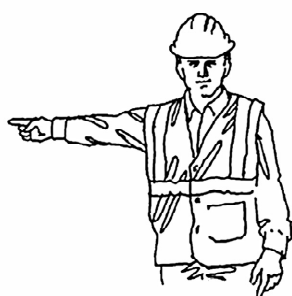
Таблица 2_1

Ориентация ладони	Рука прямая, напряженная	полусогнутая, расслабленная
косая ладонь	29	12
комбинированная ладонь	30	96
$\chi^2=29,8$, $p=4,77-08$; параметры связаны, распределения достоверны		

Табл. 2_1 с очевидностью свидетельствует, что полностью выпрямленная, напряженная рука требует косой ладони, в то время как расслабленная (или не полностью напряженная) полусогнутая рука тяготеет к комбинированной ладони¹².

Градуальный параметр — степень **напряженности руки**, исполняющей жест, — является количественным и оценивается по сравнительной шкале ‘более напряженная’ — ‘менее напряженная’. Напряженность отражается в трех параметрах:

- напряженность ладони: напряженная (рис. 2_2д—ж,к) vs. свободная ладонь (рис. 2_2и, н—п);
- вытянутость руки: прямая (рис. 2_10а) vs. полусогнутая рука (рис. 2_10б);
- степень оформленности пальцевой связки при УП: жесткая связка (рис. 2_2а—г) vs. полусвязка (рис. 2_2л) vs. свободная связка (рис. 2_2м).



а) Прямая рука



б) Полусогнутая рука

Рис. 2_10. Вытянутость руки

¹² Заметим, что в подсчетах не учитывалось вынужденное положение руки, когда ее полусогнутость диктовалась внешними физическими условиями, например недостатком пространства для жестикуляции, тем фактом, что говорящий опирался на жестикулирующую руку, и под.

2.2. Этимоны, лежащие в основе ручных указательных жестов

В данном разделе мы перечислим этимоны (см. с. 10—11), являющиеся основой метафорических переносов, которые формируют ручные указательные жесты. Все этимоны мы разделили на две большие группы — геометрические и прагматические. **Геометрическими** этимонами являются базовые элементы евклидовой геометрии, которые различным образом мотивируют внутреннюю форму указательных жестов¹³, **прагматическими** — элементы коммуникативных отношений говорящего и адресата, которые, согласно правилу переноса (см. с. 50), сохраняются в указательном жесте и тем или иным образом влияют на его форму.

2.2.1. ГЕОМЕТРИЧЕСКИЕ ЭТИМОНЫ

2.2.1.1. Этимон ‘точка’

Точка рассматривается в жестикуляции как минимальный, далее не членимый геометрический объект. Этот объект, вследствие своей минимальности и неделимости, обладает несколькими важными свойствами, которые используются как основа метафорических переносов.

О п р е д е л е н н о с т ь

Поскольку точка минимальна и далее неделима, то она не включает в свой состав никаких других объектов, т. е. не является множеством. Поскольку точка не является множеством, у нее нет длины, площади и объема и она имеет абсолютно точную, заданную однозначно локализацию в пространстве. Таким образом, точка, в отличие от любого другого объекта, имеющего протяженность, является строго определенным, фиксированным в пространстве объектом. Любой другой геометрический объект, кроме точки, имеет множественную локализацию — свою для каждого подмножества данного множества.

М и н и м а л ь н о с т ь

Как минимальный геометрический объект точка противопоставляется всем остальным объектам, которые оцениваются при сравнении с ней как большие.

Е д и н и ч н о с т ь

Поскольку точка далее нечленима и не является множеством, она рассматривается как единичный объект: все остальные объекты могут быть описаны

¹³ Более подробно о геометрических этимонах как этимонах-абстракциях и прагматических как утилитарных этимонах можно прочитать в Главе 15.

как множество точек, и только точка не может быть описана как совокупность каких-либо иных объектов.

Нульмерность¹⁴

Как далее нечленимая минимальная единица точка воспринимается как объект, не имеющий измерений, т. е. точка не является ни плоскостью (два измерения), ни объемом (три измерения), ни событием (четыре измерения, включая временное).

В дейктической жестикуляции этимон 'точка' передается конфигурацией ладони УП, где кончик указательного пальца иконически приравняется к точке.

2.2.1.2. Этимон 'прямая'

Прямая как этимон ручных указательных жестов воспринимается как объект, противопоставленный дуге. Причем это противопоставление энантиосемично.

С одной стороны, прямая трактуется как минимальное расстояние между двумя точками, а дуга между этими же двумя точками — как расстояние, большее, чем расстояние, заданное прямой.

С другой стороны, прямая трактуется не как 'большое расстояние', а просто как 'расстояние', в то время как дуга воспринимается как отсутствие связи между двумя точками, а следовательно, как отсутствие указания на наличие расстояния.

Для разрешения данной энантиосемии используется противопоставление выгнутой и вогнутой дуги (см. об этом также § 15.6). В дейктической жестикуляции этимон 'прямая' передается напряженной вытянутой рукой, этимон 'вогнутая дуга' — расслабленной рукой, полусогнутой в локте, а 'выгнутая дуга' — напряженной прямой рукой, расположенной под тупым углом к телу говорящего.

2.2.1.3. Этимон 'отрезок'

Отрезок прямой, расположенный между двумя точками, начальной и конечной, трактуется в жестикуляции как символ 'расстояния'. При этом задают отрезок обязательно две точки — полупрямая в качестве жестикуляционного этимона нами не зафиксирована.

Этимон 'отрезок' в дейктической жестикуляции передается конфигурацией ладони УП: одна из точек, ограничивающих отрезок, формируется кончиком

¹⁴ Термин используется, безусловно, не в математическом (топологическом) смысле.

указательного пальца, вторая — местом расположения говорящего. Таким образом, этимон 'отрезок' свойствен только указанию УП, поскольку конфигурация ОЛ не формирует ограничивающей точки.

2.2.1.4. Этимон 'плоскость'

Плоскость в дейктической жестикуляции трактуется как двухмерный объект, имеющий протяженность и расположенный ниже указующей руки параллельно земле, поскольку в качестве прототипической плоскости рассматривается именно поверхность земли; все остальные плоскости «отсчитываются» от этой базовой, исходной плоскости. Примеры:

2.2_1

Мы льстим себя надеждой, что если к этому наброску именно вы приложите хоть частицу своего тонкого ума ^{ЛН,ОЛ↓} поднимается вверх; значение 'задать уровень' {и высокого} таланта

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

2.2_2

РН,ОЛ↓ делает горизонтальный круг над планом, лежащим на столе; значение 'указать на плоский объект, расположенный под жестикулирующей рукой' {Местом операции под кодовым названием «Дичь»}¹⁵

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

Безусловно, плоскость в жестикуляции может быть и перпендикулярной плоскости земли, и располагаться выше указующей руки, но в этих случаях всегда так или иначе имеет место апелляция жеста не к плоскости, а к объему, который ограничивается плоскостью снизу или сбоку. Так, в частности, при передаче семантического компонента 'контейнер' ладонь, расположенная под прямым углом к плоскости земли, формирует стенку контейнера, имеющего объем (см. рис. 2_11), а при формировании нижней плоскости некоторого объекта, как будто бы лежащего в ладони, обращенной вверх, говорящий апеллирует не к плоскости, а к объему данного объекта, который воспринимается говорящим как слишком большой, чтобы поместиться в ладонь целиком, в результате чего говорящий вынужден «рисовать» лишь нижнюю плоскость данного объекта, оставляя остальные его плоскости фантазии адресата (см. рис. 2_12).

¹⁵ В значительном количестве случаев компонент 'ладонь вниз' в аналогичных употреблении сопровождается горизонтальным движением ладони, которое задает размер указываемой плоскости, однако такое движение не является обязательным.

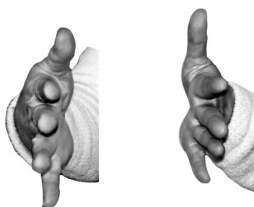


Рис. 2_11. Контейнер



Рис. 2_12. Нижняя плоскость объемного тела

Значение ‘горизонтальная плоскость, находящаяся ниже говорящего’, которое задается ладонью, ориентированной вниз, в ряде случаев в результате метонимического переноса начинает обозначать ‘объекты, расположенные на данной плоскости’:

2.2_3

— Какие еще документы? Где деньги? — А ОЛ↓ указание на документы, лежащие на столе под рукой говорящего {это и есть деньги}

Э. Рязанов, Э. Брагинский. Берегись автомобиля!, 1966

2.2.1.5. Этимон ‘объем’

Геометрическое понятие *объем как трехмерный объект* в качестве жестикуляционного этимона используется в двух ипостасях.

Объем vs. точка

В противопоставлении точке как минимальному далее нечленимому геометрическому объекту объем воспринимается как максимальный геометрический объект, в котором составляющие его элементы расположены в соответствии с максимальным возможным числом измерений: в трех пространственных измерениях и — поскольку идея времени в жестикуляции, как, впрочем,

и в собственно языке, передается с помощью пространственных понятий — во временном измерении (см. об этом подробнее §§ 8.4.2.1, 8.5.2). В этом значении идея объема передается конфигурацией ОЛ (обычно ориентированной вверх или вертикально, но изредка и ориентированной вниз), в которой кончики пальцев формируют трехмерный объект — в противопоставление единственной точке, отмеченной в конфигурации УП.

Объем как вес

Тело, имеющее объем, имеет и массу (в отличие от точки и плоскости). Таким образом, объем в жестикуляции трактуется как объект, на который воздействует сила тяжести, а следовательно, этот объект может упасть. Вследствие этого объем регулярно задается ладонью, ориентированной вверх, поскольку это единственная ориентация ладони, способная удержать объемное тело от падения на землю (ориентации ладони вертикально и вниз не могут обеспечить передачу идеи объема, поскольку рука в таких положениях не может удержать падающий на землю массивный объект¹⁶).

Замечание. Можно видеть, что как ладонь, ориентированная вниз, так и ладонь, ориентированная вверх, могут передавать идею объекта (в отличие от ладони, ориентированной вертикально, которая идею объекта не передает и вообще не передает структуру никакого геометрического объекта). Однако между ОЛ↓ и ОЛ↑ обнаруживается существенная разница, связанная с фиксацией точки зрения жестикулирующего. Поскольку ОЛ↓ передает идею объекта, находящегося на плоскости, которая расположена ниже говорящего, то такая ориентация ладони однозначно фиксирует позицию говорящего относительно данного объекта: это позиция, позволяющая смотреть на данный объект сверху вниз. Напротив, ОЛ↑ удерживает в руке любой объект, вне зависимости от его расположения относительно говорящего, и, таким образом, точка зрения говорящего здесь свободна:

2.2_4

ОЛ↑, обе руки указывают на ванну, расположенную ниже говорящего {Ты что, **вот** **здесь** принимала ванну}? — Нет!

М. Козаков и др. Безымянная звезда, 1978

¹⁶ Если быть абсолютно точным, то и ладонь, ориентированная вертикально, и ладонь, ориентированная вниз, могут передать идею объема, но для этого они должны сопровождаться специальной конфигурацией *держущая рука*, см. рис. 9_9 в § 9.4, рис. 10_10 в § 10.1.2.3, рис. 10_24 в § 10.2.3. Для ладони, ориентированной вверх и передающей идею объемного тела, такая конфигурация необязательна.

2.2_5

ЛН,ОЛ← трансформируется в ОЛ↑ указывает на холмы, вершины которых расположены существенно выше говорящего {Здесь на **этих** холмах}, был расположен великолепнейший ансамбль...

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

Таким образом, указание на объект с помощью ОЛ↑ более универсально, чем указание с помощью ОЛ↓, а в системе противопоставления этимонов-абстракций и утилитарных этимонов (см. § 15.1) жесты, фиксирующие объем объекта, вообще не должны рассматриваться как геометрические, поскольку их внутренняя форма связана с непосредственным контактом с физическим объектом, в отличие от этимонов-абстракций, прежде всего от геометрических этимонов.

2.2.2. ПРАГМАТИЧЕСКИЕ ЭТИМОНЫ

Напомним, что прагматические компоненты указательного жеста относятся не к семантике указательного жеста (указание на месторасположение объекта), а к прагматическим отношениям говорящего и слушающего в акте коммуникации, которые в прототипическом случае реализуются жестикуляцией внутри зоны коммуникации (между говорящим и слушающим), а в дейктической коммуникации — вынужденно — по правилу переноса выносятся из зоны коммуникации и сохраняются при указании на внешний по отношению к акту указания объект.

2.2.2.1. Этимон ‘объект, находящийся в ладони’

Как было показано в работе [Müller 2004; работа написана существенно раньше даты публикации] и подтверждено работой [Kendon, Versante 2003], ладонь, развернутая вверх, задает семейство жестов, в основе которых лежит одна и та же метафора, связанная с касанием: открытая ладонь вверх символизирует руку, в которой может что-то лежать. Далее эта метафора, в зависимости от лингвистического и ситуационного контекста, может развиваться в разных направлениях.

Сценарий ‘давать’

Говорящий передает слушающему информацию, располагая ее в открытой ладони, ориентированной вверх (жесты со значением ‘аргумент’, ‘назидание’, т. е. аргумент с элементом поучения). В работе [Николаева 2013] этот тип прагматических жестов был описан термином **метафора передачи**.

2.2_6

— Ты что, с ума сошел? ОЛ↑движение в сторону собеседника{— Но она меня куда-то зовет, что-то случилось.}

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

Сценарий ‘просить’

Ладонь говорящего пуста, он как бы просит в нее положить что-то нематериальное. Этот сценарий задает класс жестов с **мягким императивным компонентом** ‘просить’:

— жесты со значением ‘вопрос’ (просьба дать информацию):

2.2_7

— ОЛ↑протянута к собеседнику{Сереж! — А? — Ну чего ж теперь делать-то?}

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

— ‘побуждение’ (просьба — не приказ! — совершить действие):

2.2_8

Виноват человек, ОЛ↑ быстрое движение к собеседнику{так скажите} в чем!

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

— ‘призыв к порядку’ (просьба прекратить действие):

2.2_9

ОЛ↑быстрое движение к собеседнику{На голову не лей!}

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

— ‘привлечь внимание’ (просьба обратить внимание):

2.2_10

— ОЛ↑протянута к собеседнику{Товарищ! Товарищ!} Не берите случайных людей! Наш магазин вам доставит, установит.

Л. Кулиджанов, Н. Фигуровский. Когда деревья были большими, 1961

— ‘критические замечания’ или ‘возмущение’ (просьба дать объяснение чему-либо дурному):

2.2_11

— ОЛ↑быстрое движение к собеседнику{Ты что, с ума сошел?}

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

В заключение раздела нужно сделать важное замечание: в дальнейшем, при статистическом анализе материала и при определении тех лингвистических явлений, которые влияют на конфигурацию указующей руки, а также во всех

остальных главах книги, где дело касается анализа типа иллокуций, мы считали мягкий императивный компонент имеющимся только в вопросе — императивы и утверждения, даже если они представляли собой явные просьбы, считались либо вообще не имеющими императивного компонента (утверждения), либо имеющими жесткий императивный компонент (императивы). Любое иное решение могло привести к слишком большой текучести в определении границ между иллокуциями: грамматика в данном случае служит достаточно надежным якорем.

2.2.2.2. Этимон ‘подавление’

Напомним, что геометрический этимон ‘ладонь вниз’ был рассмотрен нами выше, в § 2.2.1.4. В данном разделе мы рассматриваем его прагматический омоним.

Ладонь, обращенная вниз и направленная на собеседника, передает значение ‘остановить кого-л.’, ‘привлечь чье-л. внимание’, ‘призвать к порядку’, ‘заставить выслушать’, ‘подавить чью-л. волю’ и под. (см. об этом [Kendon 2004: ch. 12]).

2.2_12

Ну-ка стой так! ОЛ↓, пальцы направлены на собеседника{О!}

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

2.2_13

— Еще один шаг — стреляю! ОЛ↓, пальцы направлены на собеседника{— Стыдитесь, Родик!}

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

2.2_14

ОЛ↓, пальцы направлены на собеседника{Одну минуточку!} Мне не все ясно.

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

В случае жеста ОЛ↓, направленного на собеседника, предполагается, что говорящий, положив на собеседника руку, тем самым прекращает самостоятельное функционирование и движение последнего. Говорящий как бы подчиняет собеседника своей воле, т. е. этот жест, будучи осуществлен внутри зоны коммуникации, имеет иллокутивную силу императива (иными словами, включает в свое значение **жесткий императивный компонент**, в отличие от мягкого императивного компонента, характерного для ориентации ОЛ↑ в сценарии ‘просить’).

2.2.2.3. Вертикальная ориентация ладони — «нулевой» этимон

Как мы уже заметили выше, вертикально ориентированная ладонь в качестве геометрического этимона не имеет своего собственного значения. Аналогичную картину мы наблюдаем и в отношении вертикально ориентированной ладони как прагматического этимона: эта ориентация ладони для выражения какого-либо смысла должна сочетаться с каким-либо движением (например, с движением кисти — жесты *махнуть рукой*, *отмахнуться*, входящие в Away Gesture Family (см. [Müller 2014]), т. е. в семейство «отбрасывающих» жестов), — либо с определенным движением в пространстве (например, движением снизу вверх, которое задает жест *вскинуть руку* в разных значениях). Но раз для передачи смысла ориентация ладони должна обязательно сочетаться с каким-либо движением, то в качестве смыслообразующего компонента жеста следует рассматривать именно движение, а не ориентацию ладони — последняя в этом случае выполняет служебные, подчиненные функции. Активным образом ориентация ладони ‘вертикально’ используется в разного рода изобразительных жестах (например, в жестах, включающих в себя рубящее движение вертикальной ладонью сверху вниз, или в жестах, где вертикально ориентированные ладони, обращенные друг к другу, изображают стенки контейнера, размер чего-л. и под., см. рис. 2_11). Таким образом, вертикальная ориентация ладони в указательных жестах, судя по нашим данным, в отличие от ориентации ладони вверх и вниз, не опирается на какой-то четкий класс касаний: вертикально ориентированная ладонь, как и конфигурация *большой палец* и дейктические движения головы, не основана на каком-либо естественном прототипическом способе прикоснуться к предмету. Как таковая эта ориентация ладони не вносит никаких дополнительных компонентов в смысл указательного жеста — ни чисто семантических, ни прагматических, — представляя собой, тем самым, нулевую, абсолютно нейтральную конфигурацию указующей руки.

2.2.2.4. Этимон ‘вектор’

Указательный палец, направленный на собеседника, физически представляет собой некий отрезок прямой, который сужается к внешнему концу: рука или кисть, имеющие определенную ширину, переходят в нульмерную точку (окончание указательного пальца)¹⁷. Тем самым, указательный палец изображает некоторый вектор (см. рис. 2_13).

¹⁷ Как и в случае ориентации ладони, мы рассматриваем семейство жестов ‘указательный палец’, исключая из него жесты, сочетающие указание пальцем с движением (например, *качать пальцем* в значении угрозы, запрета или назидания). Однако из рассмотрения выводятся только такие жесты указательным пальцем, где двигается сам

Вектор — это отрезок, вдоль которого из начальной в конечную точку производится некоторое движение. Из этого следуют две характеристики вектора, которые порождают прагматический компонент в конфигурации УП, направленной на собеседника.

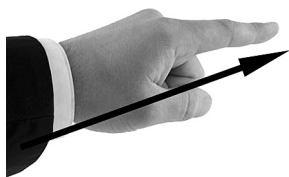


Рис. 2_13. Указательный палец как вектор

1) вектор как средство фиксации объекта:

движение вдоль вектора заканчивается в его конечной точке, вследствие чего движущая сила в конечной точке вектора оказывает давление на адресата, фиксируя его положение в пространстве, лишая его свободы передвижения, подавляя его (т. е. происходит ровно то же самое, что имеет место в случае направления на собеседника ладони, ориентированной вниз);

2) вектор как способ направить внимание собеседника вдоль вектора:

говорящий, направляя некое движение из начальной точки вектора в его конечную точку, обращает внимание собеседника на а) наличие и б) направление данного движения и требует от собеседника отслеживать данное движение.

В обоих случаях указание пальцем на собеседника включает в себя **жесткий** (если не сказать — агрессивный) **императивный компонент**: этот жест

сопутствует агрессивным речевым актам, таким как обвинение, упрек, попрек, то есть актам, в которых адресат рассматривается как виновник в наступлении негативных событий. Кроме того, жест пальцем указывает на лицо или объект в бесцеремонных императивных актах приказа, команды, требования, в выражении модальности долженствования [Крейдлин 2007: 325].

палец. Если палец движется вместе с кистью, то мы считаем, что относительно кисти палец остается неподвижным, и рассматриваем такие жесты как принадлежащие к семейству 'указательный палец'. Тем самым, в случае если палец неподвижен относительно кисти, в наше рассмотрение включаются и т. н. характеризующие жесты (см. [Крейдлин 2007: 322]), в которых дейктический компонент значения принадлежит пальцу, а движения кисти передают некоторые дополнительные характеристики объекта указания, например траекторию его движения (см. об этом также [Kendon, Versante 2003: 112–113]).

2.2_15

Злоупотребляете спиртным, молодой человек! УП на собеседника{У вас остеомалация!}

А. Рогожкин. Операция «С Новым Годом!», 1996

Агрессивный жест *показать пальцем на собеседника, ткнуть пальцем в собеседника* может не иметь пейоративного оттенка, однако он в любом случае сохраняет значение императивности, требования. Это, в частности, послужило основой одной из **дейктических жестикуляционных фраз**, часто сопровождающих речь. В полном варианте эта жестикуляционная фраза содержит указание пальцем на некоторый объект, находящийся вне коммуникативного пространства, которое затем сменяется указанием пальцем на собеседника (в императивном значении ‘посмотри, обрати внимание’), а затем указательный палец возвращается обратно на исходный объект. Здесь используются оба значения указания пальцем — собственно указание и императивная иллокуция.

2.2_16

УП на третье лицо, фиксация объекта{Вот!} УП на собеседника, ‘обрати внимание...’{Признали свою} возврат УП на третье лицо, ‘...на этот объект’{вину}!

А. Рогожкин. Операция «С Новым Годом!», 1996

2.2_17

УП на собеседника, ‘обрати внимание...’{[Вытирает мороженое с лица, смеется]} УП на третье лицо, ‘...на этот объект’{Хороший мальчик...}

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

2.2_18

УП на собеседника, ‘обрати внимание...’{Да он это!} УП на третье лицо, ‘...на этот объект’{Он! Он самый!}

Л. Кулиджанов, Н. Фигуровский. Когда деревья были большими, 1961

В приведенных примерах указание пальцем в значении ‘обрати внимание’ восходит к агрессивному, императивному указанию на собеседника, а указание пальцем на объект, находящийся вне зоны коммуникации, выполняет функцию классического указательного жеста.

2.2.2.5. Этимон ‘сигнал’

Адресат указания является стандартным, но не обязательным компонентом дейктической ситуации, отраженной на схеме 2_1: как мы уже писали во Введении (§ 1.1), вопрос о том, до какой степени жестикуляция, в т. ч. и дейктическая, ориентирована на адресата (иными словами, до какой степени она ком-

мутикативна), является предметом дискуссий. В любом случае, в нашем распоряжении имеется огромное количество когнитивных жестов (см. § 1.2.4), которыми фиксируются расположение объектов и направление движения, не имеющие никакого отношения к реальности, — и вряд ли в этом случае можно говорить о коммуникативности жеста в общепринятом смысле этого слова.

Из того факта, что жест, в т. ч. и указательный, может в большей или меньшей степени быть ориентированным на собеседника, следует, по-видимому, что в распоряжении жестикулирующего субъекта должен быть некоторый аппарат вовлечения собеседника в акт коммуникации или привлечения внимания собеседника к тому или иному жесту. В дейктической жестикуляции в качестве такого коммуникативного сигнала выступает градуальный параметр (см. выше, § 2.1.2) — **напряженность** указующей руки, которая появляется в трех видах: напряженность ладони, самой руки (от плеча до запястья) и жесткость пальцевой связки при конфигурации УП.

Поскольку исходная, нежестикулирующая рука обычно расслаблена, то сам факт ее перевода говорящим в напряженное состояние выступает в качестве сигнала для адресата: сейчас будет производиться жест, на который следует обратить внимание. Таким образом, напряженность руки выступает в качестве прагматического маркера для адресата. То, как этимон ‘сигнал’ проявляет себя с лингвистической точки зрения, будет показано в § 2.5.4.

2.3. Постановка задачи

Далее в этой главе мы планируем проанализировать жесты, которые в устной русской речи сопровождают указательные частицы, местоимения и наречия *вон, вот, здесь, там, тот, тут, это*¹⁸ и *этот*. Мы априори предполагаем, что сочетание указательного жеста и указательного слова представляет собой мультимодальный кластер, т. е. жестикуляция в этом сочетании своими средствами отображает значение (в широком смысле) речевого дейксиса, который она сопровождает. Соответственно, зная значение речевого дейксиса и его контекст, мы можем реконструировать те компоненты жестикуляционного дейксиса, которые им соответствуют. Предложенная схема анализа выглядит достаточно простой и очевидной, однако в реальности появляются сложности, связанные с тем, что разные компоненты значения речевого дейксиса (например, его референциальное значение и место в коммуникативной структуре фразы) могут передаваться разными компонентами жестикуляционного дейксиса. К примеру, расположение дейксиса в эмфатической зоне фразы может

¹⁸ Имеется в виду *это* в значении связки (*Это он*). *Это* в значении свернутой дейктической группы (*мне это не нравится*) рассматривается в составе группы *этот*.

требовать одной конфигурации указующей руки, его референциальное значение — другой, а иллокутивная сила фразы предполагает некоторую третью конфигурацию. Единственной возможностью справиться с этой многофакторностью, как мы уже писали во Введении, является статистический анализ материала. Полученные статистические закономерности будут интерпретироваться с привлечением описанных выше жестикуляционных этимонов.

2.3.1. СВЯЗАННОСТЬ ПАРАМЕТРОВ

Прежде чем двигаться дальше, мы должны определить степень зависимости между основными параметрами, в соответствии с которыми мы выделяли те или иные указательные конфигурации. Напомним, что таковыми являются:

- конфигурация указующей руки,
- ориентация ладони в пространстве,
- степень напряженности руки,
- степень напряженности ладони при конфигурации ОЛ,
- степень жесткости пальцевой связки при конфигурации УП.

Табл. 2_2 демонстрирует зависимость конфигурации ладони (УП или ОЛ) и ориентации ладони в пространстве. Как видим, параметры в высшей степени зависимы: для конфигурации ОЛ характерна ориентация вверх, для конфигурации УП — ориентация вертикально и вниз (и при этом ориентация вниз характерна для УП в гораздо большей степени, чем ориентация вертикально).

Таблица 2_2

Орган	УП (указательный палец)	ОЛ (открытая ладонь)
Ориентация ладони		
<i>вверх</i>	<u>34</u>	407
<i>вертикально</i>	287	<u>186</u>
<i>вниз</i>	315	<u>58</u>
$\chi^2=514,02$, $p=2,4-112$; параметры связаны, распределения достоверны		

Примечание. Следует отметить, что два сочетания (УП↑ и ОЛ↓), хотя и встречаются в реальной жестикуляции, являются все же для русского жестикуляционного узуса в высшей степени нехарактерными (в совокупности всего лишь 92 вхождения, при том что база данных составляет почти 1300 жестопотреблений)¹⁹. Что касается сочетания ОЛ и ориентации ладони вниз,

¹⁹ Сразу следует отметить, что иногда совокупные данные, которые в разных таблицах должны совпадать, тем не менее не совпадают. Это связано с тем, что работать прихо-

то такая редкость (58 жестоупотреблений) объясняется, с нашей точки зрения, избыточной конкретностью этого указательного жеста, который предъявляет к объекту указания довольно жесткие требования: это должна быть горизонтальная плоскость, расположенная ниже говорящего, а также — метонимически — расположенные на этой плоскости объекты (см. § 2.2.1.4). Все остальные конфигурации — УП, ОЛ↑ — гораздо менее требовательны в отношении свойств объекта указания, т. е. более универсальны.

Более сложным является вопрос, почему столь редко встречается в русской жестикуляции сочетание УП и ориентации ладони вверх (34 жестоупотребления). Сформулируем **правило согласования: в указательных жестах этимоны дискретных параметров (конфигурация ладони, УП или ОЛ, и ориентация ладони — вверх, вертикально, вниз) не должны противоречить друг другу**. Согласованные конфигурации показаны в табл. 2_3.

Таблица 2_3

Конфигурация	Ориентация	Этимон	Согласование
УП, ОЛ	вертикально	любой	Любой этимон УП и ОЛ не противоречит ориентации вертикально, поскольку эта ориентация не имеет специфического значения.
УП	вниз	отрезок, плоскость, жесткий императив	Имеется согласование геометрических этимонов (отрезок и плоскость) по параметру 'протяженность, расстояние' и согласование прагматических этимонов (жесткий императив).
ОЛ	вверх	объем, лежать в ладони	Имеется согласование геометрического этимона (объемный объект, лежащий в ладони) и прагматического этимона (сценарии 'давать' и 'просить').

дилось с реальным, а не экспериментальным материалом, и он не давал возможности во всех случаях наблюдать всю жестикулирующую руку целиком: например, можно было различить УП и ОЛ, но ориентация ладони, степень напряженности руки и прочие параметры не попадали в камеру. Иногда же, напротив, удавалось оценить относительно неподвижный или медленно движущийся орган (например, зону руки от плеча до кисти), но сама кисть либо была скрыта от камеры, либо двигалась настолько быстро, что при максимальном замедлении не удавалось определить конфигурацию руки и ее напряженность, поскольку кадр был смазан.

Единственное сочетание, которое не подчиняется правилу согласования, — сочетание УП↑: для конфигурации УП характерен жесткий императивный компонент, для ориентации ладони вверх — мягкий императивный компонент; для конфигурации УП характерно расположение объекта указания на кончике указательного пальца (этимоны ‘точка’ и ‘отрезок’), для ориентации ладони вверх — расположение на открытой ладони (см. рис. 2_14). Таким образом, конфигурация УП↑ внутренне противоречива, и ее появление в повседневной жестикуляции вызвано желанием говорящего выразить с помощью одного жеста две идеи одновременно, например сочетать указание на точечный объект с мягким прагматическим компонентом или — наоборот — жесткий прагматический компонент с указанием на расположение объемного объекта в ладони.

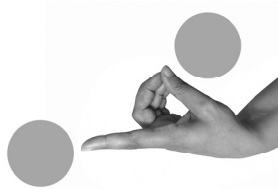


Рис. 2_14. УП↑, нарушение правила согласования

Так, в примере 2.3_1 указательный палец показывает на убегающих из детдома детей, а повернутая вверх ладонь подчеркивает тот факт, что сопровождающая фраза является аргументом, обращенным к воспитательнице (*детей остановить нельзя*).

2.3_1

Да разве такую ораву удержишь? Их ведь УП↑свободная связка{вон сколько!}

В. Бычков и др. Достояние Республики, 1971

В примере 2.3_2 ладонь, повернутая вверх, подчеркивает, что говорящий осуществляет речевой акт просьбы.

2.3_2

— Руку дай мне. — Зачем? — Ну дай мне руку. Вот эту. УП↑{Теперь вот эту.}

О. Быčkova, Н. Гринштейн. Питер FM, 2006

И наконец, пример 2.3_3 иллюстрирует чрезвычайно интересный случай использования такой оксюморонной конфигурации руки в русских указаниях.

2.3_3

Только сеньорита, обещайте мне уступить все права УП↑{на этого красавчика}

М. Григорьев (Гутгарц), Р. Шеридан. Дуэнья, 1978

В этом эпизоде указательный жест направлен на близко расположенный портрет и сопровождает просьбу, поэтому наиболее естественной конфигурацией руки здесь было бы указание открытой и обращенной вверх ладонью. Однако говорящая заменяет в этом жесте указание открытой ладонью на указание пальцем и тем самым удлиняет расстояние между собой и объектом указания (поскольку указательный палец, как мы покажем ниже, указывает не на близкий, а на удаленный объект). С помощью такой замены в жест вносится оттенок пренебрежения, недовольства, дистанцирования от объекта указания. Это достаточно частый способ внести оттенок пренебрежения в указательный жест (если можно говорить о частотности в отношении достаточно редкой конфигурации).

Из сказанного следует довольно важный вывод: значения, связанные с ориентацией ладони в пространстве, сохраняются и в том случае, когда мы практически не имеем дела с открытой ладонью, — ведь при использовании конфигурации руки УП открытая ладонь практически всегда прикрыта пальцевой связкой. И тем не менее значение ориентации ладони вверх или вниз сохраняется и в случае конфигурации УП.

Таблица 2_4 демонстрирует, что между градуальным параметром ‘напряжение руки’ (рука прямая vs. согнутая) и конфигурацией ладони зависимости не наблюдается:

Таблица 2_4

Напряженность руки Конфигурация ладони	Прямая	Полусогнутая
УП	162	229
ОЛ	164	210
$\chi^2=0,46$, $p=.5$; параметры не связаны, распределения недостоверны		

Напротив, ориентация ладони достаточно сильно связана с напряженностью руки (прямая рука — ориентация ладони вниз, согнутая рука — ориентация ладони вертикально и вверх, см. табл. 2_5).

Таблица 2_5

Напряженность руки Конфигурация ладони	Прямая	Полусогнутая
вверх	<u>89</u>	164
вертикально	<u>101</u>	184
вниз	136	<u>91</u>
$\chi^2=39,5$, $p=2,65-09$; параметры связаны, распределения достоверны		

Связь напряженности ладони и жесткости связки с конфигурацией руки определить нельзя, поскольку напряженность ладони характеризует исключительно конфигурацию ОЛ, а жесткость связки — исключительно конфигурацию УП. Связь ориентации ладони с напряженностью руки (табл. 2_6) и с жесткостью связки (табл. 2_7) имеется.

Таблица 2_6

Напряженность руки Конфигурация ладони	Прямая	Полусогнутая
<i>вверх</i>	110	182
<i>вертикально</i>	63	53
<i>вниз</i>	17	17
$\chi^2=9,88, p=.007$; параметры связаны, распределения достоверны		

Таблица 2_7

Жесткость связки Ориентация ладони	Жесткая связка	Полусвязка	Свободная связка
<i>вверх</i>	6	13	14
<i>вертикально</i>	110	89	50
<i>вниз</i>	149	89	30
$\chi^2=29,66, p=5,75-06$; параметры связаны, распределения достоверны			

И наконец, табл. 2_8 и 2_9 демонстрируют наличие связи между параметрами ‘напряженность руки’ — ‘напряженность ладони’ и ‘напряженность руки’ — ‘жесткость связки’.

Таблица 2_8

Напряженность руки Конфигурация ладони	Прямая	Полусогнутая
<i>Напряженная</i>	114	21
<i>Свободная</i>	52	179
$\chi^2=60,36, p=7,89-15$; параметры связаны, распределения достоверны		

Таблица 2_9

Напряженность руки Жесткость связки	Прямая	Полусогнутая
<i>Полусвязка</i>	47	96
<i>Свободная связка</i>	25	47
<i>Жесткая связка</i>	94	108
$\chi^2=7,47, p=.024$; параметры связаны, распределения достоверны		

Полученные результаты можно отразить на рис. 2_15, где сильные связи показаны двойной линией, слабые (производные, см. с. 42) — одинарной, а отсутствие связи — серой линией (при каждой связи дается значение экспоненты в числе p).

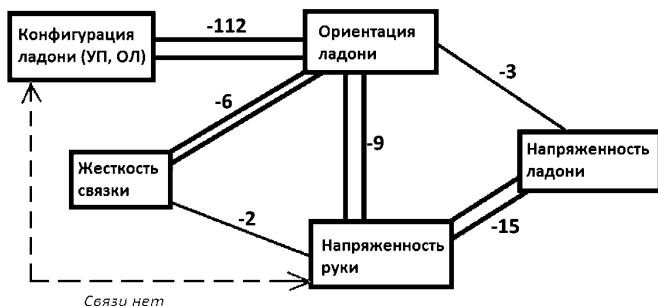


Рис. 2_15. Схема зависимостей между дискретными и градуальными параметрами

Как видно из схемы, связь между жесткостью связки и напряженностью руки (прямая или согнутая) можно считать производной, а следовательно, отсутствующей, поскольку и жесткость связки, и напряженность руки сильно связаны с ориентацией ладони; аналогичным образом, производной, а следовательно, отсутствующей может считаться связь между ориентацией ладони и ее напряженностью, поскольку оба параметра сильно связаны с напряженностью руки.

2.4. Референциальные и семантические факторы, влияющие на конфигурацию указующей руки

2.4.1. ОПРЕДЕЛЕННОСТЬ/НЕОПРЕДЕЛЕННОСТЬ ОБЪЕКТА

В этом разделе мы разберем несколько факторов, влияющих на выбор указательного жеста, которые связаны с теми или иными семантическими и референциальными характеристиками объекта указания. Прежде всего это касается категории определенности.

В русском языке, как известно, эта категория не имеет грамматического выражения. Поэтому, чтобы узнать, как связан указательный жест с этой категорией и связан ли вообще, мы рассмотрим некоторые лексические средства, стандартно передающие идею (не)определенности.

Для анализа жестикуляционного сопровождения значения **неопределенности** объекта указания были выбраны конструкции с неопределенными местоимениями *-то* и *-нибудь* серии, конструкции с сочетаниями *то-сё*, *так-сяк*, а также несколько специфических конструкций, включающих неопреде-

ленность в качестве смыслового компонента: перечисления (*эти миди, мини, макси... штаны эти широченные; крючочки-поплавочки; то охота учиться, то неохота*), обозначение неопределенного промежутка или момента времени (*между десятью и одиннадцатью часами утра; в ближайшие три года может произойти целая серия цунами*).

Для анализа контекстов **определенности** было отобрано конструкции со словом *именно* и одна конструкция со словом *конкретный* (*и это при том что мы не ставим себе такой конкретной задачи; вот именно!; всю жизнь мечтал об этом искусстве гончарном именно*). Результаты показаны в табл. 2_10.

Таблица 2_10

Определенность Конфигурация ладони	Неопределенная конструкция	Определенная конструкция
ОЛ	72	17
УП	17	43
$\chi^2=41,17$, $p=1,39-10$; параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, для компонента значения ‘определенность’ в высшей степени характерно указание пальцем, а для компонента ‘неопределенность’ — указание открытой ладонью.

Таким образом, наша выборка демонстрирует высокий уровень связи указания ОЛ и значения неопределенности (объект указания ‘неизвестно какой’ или ‘неважной какой’) и указания УП с определенными именными группами. И напротив, указание УП не характерно для неопределенных ИГ, а указание ОЛ — для определенных.

Эта же выборка демонстрирует, что категория определенности никак не связана с ориентацией ладони, как показано в табл. 2_11.

Таблица 2_11

Определенность Ориентация	Неопределенная ИГ	Определенная ИГ ²⁰
вверх	18	9
вертикально	23	22
вниз	17	25
$\chi^2=4,51$, $p=.1$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

²⁰ В таблицу не включены случаи, когда ладонь не имеет фиксированной ориентации и меняется в ходе осуществления жеста, что чрезвычайно характерно для жестов со значением неустойчивости, неопределенности и под., в которых рука совершает колебательные движения (см. Главу 9).

Итак, указание УП предпочтительнее в ситуации, когда референт указания определен, указание ОЛ — когда, напротив, неопределен и при этом ориентация ладони с категорией определенности не связана²¹. Это объясняется тем, что в качестве жестикуляционного этимона, на котором основывается передача категории определенности в ручной дейктической жестикуляции, используется противопоставление точки и объемного объекта (см. § 2.2.1.1)

2.4.2. РАЗМЕР ОБЪЕКТА

Проанализируем зависимость структуры указательного жеста от **размера объекта**. Будем рассматривать только крайние точки противопоставления: мелкий объект (2.4_1) vs. крупный объект (2.4_2).

2.4_1

Пуговицы как не было, так и нет. УП \leftarrow {Вон уже **вторая** на ниточке болтается}.

Т. Березанцева и др. Старомодная комедия, 1978

2.4_2

ОЛ \leftarrow {**Это** моя дача!}

Э. Рязанов, Э. Брагинский. Берегись автомобиля, 1966

Распределения имеют следующий вид (табл. 2_12).

Таблица 2_12

Размер объекта		Мелкий	Крупный
Орган			
УП		62	23
ОЛ		16	16
$\chi^2=5,5$ $p=.019$; параметры связаны, распределения достоверны			
Размер объекта		Мелкий	Крупный
Ориентация ладони			
вверх		17	12
вертикально		36	10
вниз		25	17
$\chi^2=4,6$, $p=.1$, параметры не связаны, распределения недостоверны			

²¹ Поскольку ориентация ладони с категорией определенности не связана, то можно заранее ожидать, что — в соответствии со схемой на рис. 2_15 — с этой категорией не связаны также градуальные параметры напряженности руки. И действительно, это подтверждается (напряженность руки и категория определенности $p=.96$, напряженность ладони и категория определенности $p=.27$, жесткость связки и категория определенности $p=.15$). Таблицы здесь не приводим.

Как видим, выбор органа, которым осуществляется указательный жест, зависит от размера объекта (зависимость, впрочем, довольно слабая). Для указания на крупные предметы предпочтительно указание открытой ладонью. С ориентацией ладони, согласно нашим данным, размер объекта указания никак не связан. В основе такого распределения лежит, с нашей точки зрения, этимон 'объем', связанный с указанием открытой ладонью, — в его противопоставлении этимону 'точка', связанному с указанием пальцем (см. §§ 2.2.1.1, 2.2.1.5).

2.4.3. Единичность/множественность

В работе [Крейдлин 2007] автор утверждает, что на выбор конфигурации указательного жеста влияет **единичность/множественность** объекта указания. Наш материал (объектные дейксисы *вот, вон, тот, это, этот*) показал следующие распределения (табл. 2_13).

Таблица 2_13

Единичность/множественность Конфигурация ладони	Множественный	Единичный
УП	39	208
ОЛ	56	178
$\chi^2=5,0$, $p=.025$; параметры связаны, распределения достоверны		
Единичность/множественность Ориентация ладони	Множественный	Единичный
вверх	34	138
вертикально	41	138
вниз	20	110
$\chi^2=2,69$, $p=.26$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Как видим, связь между органом и единичностью/множественностью объекта действительно существует, но сравнительно слабая (уровень ошибки $p=.025$); с уверенностью можно говорить только о том, что множественные объекты тяготеют к указанию ОЛ и для них не характерно указание УП.

Вторая часть табл. 2_13 показывает, что связи между ориентацией ладони и параметром единичности/множественности обнаружить не удалось.

Таким образом, конфигурация открытой ладони, похожая на ту, которая была зафиксирована Д. Уилкинсом в языке аренте для указания на множественный объект, совокупность (см. рис. 2_23 и 2_5), характерна и для русской жестикуляционной системы, однако если в языке аренте этот жест, судя по

данным Д. Уилкинса, связан с ориентацией ладони вниз, то в русской жестикуляции для выражения идеи совокупности важен орган указания (открытая ладонь), а не ориентация ладони:

2.4_3

ОЛ↑{Смотри, о Волька! Всё это твоё!} <...> ОЛ↑{И слоны}, ОЛ↑{и верблюды}, ОЛ←{и лошади}, ОЛ↑{и ослы}, ОЛ↑{и всё, чем заполнены эти мешки!} ОЛ←ОЛ↓{Эти люди, состоящие при грузах и животных}, ОЛ↑{всё это твоё!}

Г. Казанский, Л. Лагин. Старик Хоттабыч, 1956

Как и в предшествующих разделах, здесь мы имеем противопоставление точки (как единичного объекта) множеству, которое воспринимается как объемный объект.

2.4.4. ОБЪЕКТ УКАЗАНИЯ КАК ТЕМА И КАК РЕМА

Еще одно семантическое различие, имеющееся между проанализированными дейктическими словами и важное с жестикуляционной точки зрения, касается дейкисов *вот* и *это*. И *вот*, и *это* используются в конструкциях идентификации:

2.4_4

Егор, я не пойму, что это у вас на каждой ограде замки висят. указание ОЛ на висящий замок{**Вот** амбарный}.

И. Щеголев, Л. Корсунский. Американский дедушка, 1994

2.4_5

— Ну не понимаю я, какое отношение имеет эта звезда к этой книге! — указание УП на лежащую на столе книгу{**Это** каталог!}

М. Козаков, А. Хмелик. Безымянная звезда, 1978

В примере 2.4_4 объект указания идентифицируется как амбарный замок, а объект указания в примере 2.4_5 (лежащая на столе книга) — как звездный каталог.

Обратим внимание на тот факт, что конструкции идентификации с *вот* и с *это* устроены противоположным образом.

Это-идентификация предполагает, что объект указания (в примере 2.4_5 предмет *книга*) находится в общем для говорящего и слушающего поле внимания, а событие идентификации состоит в том, что говорящий подводит данный предмет под некоторую категорию и тем самым присваивает объекту указания имя. Таким образом, при идентификации с помощью местоимения *это* темой, данным является объект указания, а ремой, новым — его имя.

Напротив, *вот*-идентификация основана на том, что категория, к которой относится объект указания, т. е. его имя, уже так или иначе введена в предтексте²² (в примере 2.4_4 имя *замок* введено *до* указания на конкретный амбарный замок). Тем самым в этом случае событие идентификации состоит в том, что для уже активированного в предтексте имени указывается конкретный предмет, относящийся к названной этим именем категории. Таким образом, при идентификации с помощью частицы *вот* данным, темой является имя объекта указания, а новым, ремой — объект указания, т. е. внеречевой объект (ситуация или предмет).

В случае *это*-идентификации мы имеем дело с категоризацией предмета, а в случае *вот*-идентификации — с экзemplификацией категории, имени.

Следствием этого факта является симметричность *это*-идентификации и асимметрия *вот*-идентификации. Действительно, в случае *это*-идентификации в обеих частях идентифицирующей конструкции мы имеем дело с именами: имя-тема уже актуализировано предтекстом вместе с объектом указания, а имя-рема актуализируется актом идентификации: примеры 2.4_6а и 2.4_6б в равной степени возможны:

2.4_6а

Объемная завивка — [это] секрет этой задорной прически.

2.4_6б

Секрет этой объемной прически — [это] объемная завивка.

Напротив, в случае *вот*-идентификации тема и рема имеют разную природу: рема является внеречевым объектом, а тема — речевым, т. е. именем, которое подводит данный внеречевой объект под ту или иную категорию. Внеречевой характер ремы сказывается в том, что он всегда более конкретен, чем тема. Из этого следует правильность примера 2.4_6в и невозможность 2.4_6г:

2.4_6в

Объемная завивка — вот секрет этой задорной прически

Укладки для весенних дней: да здравствуют перемены! // «Даша», № 10, 2004

2.4_6г

*Секрет этой задорной прически — вот объемная завивка.

С тем фактом, что в конструкциях *это*-идентификации обе части имеют речевую природу, по-видимому, связано то, что *это*-идентификация легко включает в себя отрицание:

²² О том, что *вот* является анафорическим дейксисом, отсылающим к предтексту или к предситуации, см. [Гольдин 1998] и [Гришина 20086].

2.4_7а

Это не мой брат.

2.4_7б

Не это мой брат.

Напротив, поскольку в конструкциях *вот*-идентификации рема имеет неречевую природу, включение в эту конструкцию отрицания возможно, но бессмысленно. Фраза 2.4_7в

2.4_7в

Вот не мой брат²³.

означает, что в предтексте было введено имя *не мой брат*, т. е. отрицание относится не к объекту указания, а к имени, которое предшествует акту указания. Такое несимметричное поведение отрицания связано с тем, что, как нам уже приходилось писать в работе о русских *да* и *нет* [Гришина 2011в], в предметном мире отрицание отсутствует, отрицание — чисто речевое явление, а следовательно, легко включается в гомогенную, чисто речевую *это*-идентификацию и с трудом — в гетерогенную по своей природе *вот*-идентификацию: можно построить отрицание к имени внеречевого объекта, но нельзя отрицать сам внеречевой объект.

Итак, в идентификации *это* *X* темой является *это*, а ремой — *X*. Естественно поэтому, что к *это*-идентификации можно легко построить частный вопрос *Что это?*, *Это кто?*, где *это* продолжает оставаться темой, а в качестве ремы выступают вопросительные слова *что?* и *кто?*

В идентификации *вот* *X* темой является *X*, ремой — внеречевой объект идентификации. Поскольку, однако, внеречевой объект не может служить составной частью высказывания и, кроме того, законченное высказывание не может состоять из одной темы, то «ремозаместителем», «квази-ремой», «предремой» в *вот*-идентификациях выступает частица *вот*. Соответственно, построение частных вопросов к *вот*-идентификациям ведет к тому, что в этих вопросах оказывается две ремы и ни одной темы: **Что вот?*, **Вот кто?*, а следовательно, такие конструкции невозможны (вернее, возможны, но только в том случае, если *вот* является цитатой из предшествующего высказывания собеседника).

Посмотрим, отражается ли на нашем материале описанное различие между идентификацией с помощью *это* и идентификацией с помощью *вот*.

²³ Фраза **Не вот мой брат* невозможна ввиду отсутствия у частицы *вот* асертивной зоны значения.

Таблица 2_14

Орган указания	Дейксис	<i>вот</i>	<i>это</i>
УП		51	74
ОЛ		125	105
$\chi^2=5,94$, $p=.015$; параметры связаны, распределения достоверны			
Ориентация ладони	Дейксис	<i>вот</i>	<i>это</i>
вверх		94	82
вертикально		58	70
вниз		24	27
$\chi^2=2,09$, $p=.35$, параметры не связаны, распределения недостоверны			

Как видим, ориентация ладони никак не связана с различием *вот*- и *это*-идентификации. Что касается органа указания, то мы можем видеть предпочтение указания УП в случае *это*-идентификации.

Объясняется такое предпочтение, с нашей точки зрения, следующим. В случае *это*-идентификации объект указания, вне зависимости от своей реальной природы (материальный объект, событие, совокупность и др.), сформирован именно как дискретный и единичный объект указания, именем для которого является местоимение *это*. В ходе *это*-идентификации этот единичный объект подводится под некоторую категорию, класс объектов и ему присваивается имя этого класса (категоризация).

В случае *вот*-идентификации объект указания является наименованием класса объектов, т. е. некоторой категорией, именем, имеющим по самому своему существу характер множества, а внеречевой объект, который в ходе *вот*-идентификации вводится в качестве ремы, представляет собой один из элементов этого множества (экземплификация).

Таким образом, жестикуляционное различие между *это*- и *вот*-идентификацией сходно с жестикуляционным различием между указанием на одиночный объект (с помощью УП) и на совокупность, множество (с помощью ОЛ).

2.4.5. ПРОТИВОПОСТАВЛЕНИЕ ОБЪЕКТА И СИТУАЦИИ

В качестве одного из факторов, влияющих на выбор конфигурации указующей руки, мы рассмотрим противопоставление двух семантических классов, к которым может относиться объект указания. Как показало наше исследование местоименных наречий *здесь* и *тут* и сопровождающих их жестов

[Гришина 2012], значимым для выбора указательного жеста может оказаться различие между объектом и ситуацией.

Мы считаем, что рука указывает на **объект** в том случае, если объекты указания представляют собой материальные сущности самой разной природы ('человек', 'предмет', 'территория', 'строение', 'поселение', 'животное' и под.) или нематериальные сущности стабильной структуры ('мысль', 'высказывание', 'учреждение', 'организация'):

2.4_8

— Спорим? — На что? — ОЛ↑ на головной убор собеседника{А вот} на твою кубанку.

Ю. Чулюкин, Б. Бедный. Девчата, 1962

2.4_9

УП← на рояль, на котором только что было исполнено произведение Бетховена{Это} Бетховен писал по заказу!

А. Ивановский и др. Антон Иванович сердится, 1941

В случае, если указательный жест направлен на некоторый событийный объект ('ситуация', 'свойство', 'событие', 'процесс' и под.) или на какую-то точку во времени (т. е. на точку в событийном развитии ситуации), мы считаем объектом указания событие, **ситуацию**:

2.4_10

Ну заменим! Ну ОЛ↑вне зоны коммуникации{на **той неделе**} заменим!

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

2.4_11

Турок палит УП↓на стреляющие из пушек корабли противника{вон как попало}. А мы только прицелясь!

М. Ромм, А. Штейн. Адмирал Ушаков, 1953

Естественно, что грань между объектами и ситуациями иногда бывает чрезвычайно трудно провести. Более того, исследование наречий *здесь* и *тут* показало, что, по-видимому, именно выбор соответствующего жеста позволяет прояснить, как именно говорящий трактует объект указания — как объект или как ситуацию. Однако мы исходим из того, что влияние ошибок и сомнительных решений на общий результат при достаточном количестве примеров сглаживается²⁴.

²⁴ В приведенных ниже таблицах не учитывались данные по местоименным наречиям *здесь*, *тут* и *там*, поскольку в этих случаях очень трудно определить, апеллирует указание к некоторому месту или к ситуации, которая локализована в этом месте (опять же, одним из признаков, позволяющих понять это, является выбор сопровож-

Итак, для количественного анализа в нашем распоряжении есть четыре указательных слова — *вон*, *вот*, *тот*, *этот*. И здесь мы впервые сталкиваемся с тем, что сопровождение этих дейксисов тем или иным указательным жестом различно для двух пар лексем. Действительно, табл. 2_15 показывает, что выбор между пальцем и ладонью в сопровождающем указательном жесте приводит к разным результатам у пары *вон*, *вот*, с одной стороны, и у пары *тот*, *этот* — с другой.

Таблица 2_15

<i>Тот, этот</i>		
Тип объекта указания Конфигурация ладони	Объект	Ситуация
УП	152	25
ОЛ	114	23
$\chi^2=0,42$, $p=.52$, параметры не связаны, распределения недостоверны		
<i>Вон, вот</i>		
Тип объекта указания Конфигурация ладони	Объект	Ситуация
УП	100	<u>12</u>
ОЛ	98	47
$\chi^2=16,82$, $p=4,1-05$; параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, для местоимений *тот*, *этот* различие между объектами указания ('объект' vs. 'ситуация') для выбора органа указания несущественно. Напротив, для жестикуляционного сопровождения частиц *вон*, *вот* различие в типе объекта указания оказалось достаточно важным: для указания на объекты выбирается обычно УП, для указания на ситуации — ОЛ.

Чем объяснить столь разное поведение двух пар указательных слов? Если говорить в общем, не претендуя на серьезный лингвистический анализ, различие между парами *тот*, *этот* vs. *вон*, *вот* заключается в том, что первая пара имеет вторичную референцию: тот референт, к которому отсылают местоимения *тот*, *этот*, уже введен в зону внимания говорящего и слушающего: во фразах *Кто притащил сюда эту собаку?*, *Я не могу работать в этой*

дающего указательного жеста). Кроме того, в таблицы не включены данные по местоимению *это*, поскольку оно используется либо в конструкциях идентификации (*Это X*), либо в запросах на идентификацию (*Что это?*), и, соответственно, именно в ходе осуществления этих высказываний говорящий принимает решение, имеет он дело с объектом или с ситуацией. Следовательно, конструкция с *это* не может быть нам здесь полезной, и апеллировать снова приходится к сопровождающему жесту, который для нас пока является искомым, а не данным.

давке! референты сочетаний *эта собака, эта давка* известны и говорящему, и слушающему и были уже введены в зону их внимания раньше.

Напротив, указательные частицы *вон, вот* впервые вводят референт в поле внимания слушающего (но этот референт к данному моменту уже находится в поле внимания говорящего), т. е. частицы *вот* и *вон* являются активирующими частицами — они производят **активацию** объекта указания для адресата указания: *Вон вчера учительница про одну рассказывала; Вон видите тот серый дом; Вот передо мной любящая мать; Вот, и дневального даже нет.*

Представляется, что именно этой разницей в референтном статусе между анафорическими местоимениями со вторичной референцией и активирующими частицами и объясняется разное жестовое сопровождение этих дейксисов: для референтов, уже введенных в поле внимание и говорящего, и слушающего, нет необходимости в их атрибуции как ‘объектов’ или как ‘ситуаций’, и сопровождающие дейктические жесты тем самым освобождаются от данной референциальной функции, выполняя какие-то другие задачи. Для первого же введения референта в поле внимания слушающего такая атрибуция может оказаться нелишней, и ее, как представляется, исполняют соответствующие жесты: ОЛ указывает на референт, который говорящий воспринимает как ситуацию, а УП — на референт, который воспринимается говорящим как точечный и не развивающийся во времени объект.

Примечание. Посмотрим, как связаны эти дейксисы с ориентацией ладони (табл. 2_16).

Таблица 2_16

<i>Тот, этот</i>		
Тип объекта указания	Объект	Ситуация
Ориентация ладони		
<i>вверх</i>	80	17
<i>вертикально</i>	112	18
<i>вниз</i>	74	13
$\chi^2=0,59$, $p=.74$, параметры не связаны, распределения недостоверны		
<i>Вон, вот</i>		
Тип объекта указания	Объект	Ситуация
Ориентация ладони		
<i>вверх</i>	75	33
<i>вертикально</i>	69	22
<i>вниз</i>	54	4
$\chi^2=12,06$, $p=.0024$; параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, отсутствие связи между 'объектом'/'ситуацией' и ориентацией ладони в отношении местоимений *тот, этот* по-прежнему сохраняется. Для дейксисов *вон, вот* связь между референтным статусом объекта указания и выбором ориентации ладони вполне достоверна ('ситуация' тяготеет к ориентации ладони вверх, 'объект' — к ориентации ладони вниз; вертикальная ориентация ладони в равной мере (не)применима к референтам обоих классов. Однако, как показывает сравнение значений *p* в табл. 2_15 и 2_16 для частиц *вон* и *вот*, связь между семантическим классом объекта указания и ориентацией ладони выражена существенно слабее, чем связь между семантическим классом объекта и конфигурацией указующей руки, а следовательно, мы можем полагать, что связь с ориентацией ладони здесь имеет производный характер, являясь отражением сильнейшей связи между конфигурацией и ориентацией ладони, которая была отражена в табл. 2_2, — и как таковая не требует дополнительного объяснения.

Таким образом, при первом введении референта в некую коммуникативную ситуацию (далее мы будем неоднократно обращаться к этому явлению, используя для него термин **активация объекта**) с помощью частиц *вон, вот* говорящий может трактовать этот референт как *точечный* стабильный объект (и тогда, скорее всего, укажет на этот объект пальцем; см. § 2.2.1.1) или как объемное развивающееся во времени и/или в пространстве *событие* (и тогда укажет на него открытой ладонью).

2.4.6. ПРОТИВОПОСТАВЛЕНИЕ БЛИЗКОГО И ДАЛЬНОГО РАССТОЯНИЯ

2.4.6.1. Дискретные факторы: конфигурация и ориентация ладони

В работе [Гришина 2012] при разборе жестикуляционного сопровождения местоименных наречий *здесь* и *тут* мы уже писали о том, что жестикуляция реагирует на расстояние между субъектом и объектом указания²⁵. И это естественно, поскольку характеристика объекта как близкого или как далекого чрезвычайно важна для дейктической системы в целом и по значимости располагается, по-видимому, на втором месте после указания направления на расположение объекта указания в пространстве (в случае же когнитивных жестов, которые не связаны с реальным расположением объекта, различие между далекими и близкими объектами и вовсе может выходить на первый план).

²⁵ Конечно, речь идет не об объективной близости или дальности, а о субъективной оценке говорящего: расположение объекта указания на одном и том же расстоянии от говорящего может быть расценено последним и как близкое, и как удаленное.

Жестикуляционное сопровождение речевых дейксов позволяет нам проанализировать, как расстояние до объекта указания отражается в структуре указательного жеста. Далее маркерами отдаленности объекта указания мы будем считать дейксы *вон, здесь*²⁶, *там, тот*, а маркерами близкого указания — дейксы *вот, тут, это, этот*. Результаты проведенного анализа — в табл. 2_17.

Таблица 2_17

Расстояние	Близкое	Дальнее
Конфигурация ладони		
<i>УП</i>	<u>275</u>	308
<i>ОЛ</i>	406	<u>184</u>
$\chi^2=56,4$, $p=5,99-14$; параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, конфигурация УП характерна для указания на дальние объекты, конфигурация ОЛ — на близкие, причем это распределение выражено весьма отчетливо.

Теперь посмотрим, как связаны между собой указания на близкий/дальний объект и ориентация ладони (табл. 2_18).

Таблица 2_18

Расстояние	Близкое	Дальнее
Ориентация ладони		
<i>вверх</i>	302	<u>116</u>
<i>вертикально</i>	260	168
<i>вниз</i>	<u>119</u>	208
$\chi^2=98,88$, $p=3,38-22$; параметры связаны, распределения достоверны		

Заметим, что в случае ближних и дальних дейксов связь ориентации ладони с данным параметром не просто существует (как, например, в случае противопоставления объекта и ситуации), но и проявляется существенно сильнее, чем связь с данным параметром конфигурации ладони ($p = 3,38 - 22$ vs. $p = 5,9 - 14$), т. е. в данном случае ориентация ладони должна рассматри-

²⁶ По результатам нашего анализа в [Гришина 2012] мы пришли к выводу, что наречие *здесь* обозначает близость к объекту указания в сочетании с нахождением на некоторой прагматической дистанции от него, в то время как наречие *тут* предполагает нахождение говорящего внутри объекта указания. Это позволяет нам отнести наречие *здесь* к «дальним» дейксам, а наречие *тут* — к «ближним». Статистически это решение как будто подтверждается — включение *здесь* в состав дальних дейксов дает чуть более контрастные и отчетливые результаты по всей этой группе.

ваться как исходный, а конфигурация — как производный фактор (см. с. 42). Как содержательно интерпретировать статистические данные?

Для передачи дальнего расстояния используется этимон 'отрезок' (см. § 2.2.1.3), в котором конечная точка (кончик указательного пальца) актуализирует начальную точку (точку расположения говорящего). Для этих же целей используется этимон 'плоскость', который передается ориентацией ладони вниз (а плоскость имеет протяженность, т. е. включает в себя семантический компонент 'расстояние', см. § 2.2.1.4). При этом ориентация ладони вниз сильнейшим образом связана с конфигурацией УП (см. табл. 2_2). Таким образом, при передаче идеи дальнего расстояния мы имеем дело с кумулятивным эффектом, когда в одном и том же жесте (УП↓) объединяются два этимона, передающие идею расстояния.

С таким же кумулятивным эффектом мы имеем дело и при передаче идеи близкого расстояния. Конфигурация ОЛ передает идею отсутствия расстояния (поскольку в этой конфигурации не выделяется какая-то одна отдельная точка, ограничивающая отрезок, и, соответственно, не актуализируется начальная точка и этимон 'отрезок', передающий идею расстояния: близкое расстояние трактуется как отсутствие расстояния). Одновременно конфигурация ОЛ сильнейшим образом связана с ориентацией ладони вверх (см. табл. 2_2), а ориентация ладони вверх фиксирует объект, как бы лежащий в развернутой вверх ладони (см. § 2.2.2.1), а следовательно, находящийся на таком расстоянии от говорящего, которое не превышает длину его руки. Таким образом, для передачи близкого расстояния ориентация и конфигурация ладони используются совокупно, кумулятивно, что усиливает статистический эффект.

Что касается конфигурации, а не ориентации ладони, то в ней используются для передачи идеи дальнего расстояния только этимон 'отрезок', а для передачи близкого расстояния — только отсутствие данного этимона. Именно этим, с нашей точки зрения, объясняется гораздо более слабое противопоставление дальнего и ближнего расстояния с помощью одной только конфигурации ладони.

2.4.6.2. Градуальные факторы: жестикуляционные обертоны

Известно, что человеческий голос раскладывается — с акустической точки зрения — на основной тон и обертоны. Для передачи информации важны обе характеристики. В частности, обертоны характеризуют голос с точки зрения его тембра.

Анализ жестикуляционного материала показал, что аналогичным образом дейктический жест может быть разложен на **основной жест** и **жестикуля-**

ционные обертоны — характеристики жеста, которые дублируют его базовую семантику с помощью вспомогательных жестикуляционных средств.

Согласно нашим данным, в качестве жестикуляционных обертонов в русской ручной дейктической жестикуляции используются два градуальных параметра: а) угол между указующей рукой и телом говорящего и б) напряженность ладони.

Угол между рукой и телом

Как мы уже упоминали выше, в работе [Wilkins 2003] автор исследовал дейктическую жестикуляцию, характерную для носителей языка аренте. Согласно его данным, у говорящих на аренте аборигенов Австралии конфигурация указующей руки не связана с расстоянием до объекта указания — она передает одиночность/множественность объекта, степень его активации (предупомынутость или первое упоминание), а также траекторию движения к объекту указания и ландшафт соответствующей местности. Однако это не значит, что носители этой культуры в жестикуляции не могут передать идею близости/дальности объекта указания: для этих целей используется такой жестикуляционный параметр, как угол между указующей рукой и телом говорящего. В жестикуляционной системе аренте этот параметр может рассматриваться как самостоятельная, а не вспомогательная единица, как самостоятельная жестикуляционная характеристика, а не как жестикуляционный обертон, поскольку других способов указать на расстояние до объекта в системе ручных указаний аренте не зафиксировано. На рис. 2_16 мы можем видеть, что каждый угол сопровождается своей самостоятельной лексической единицей языка аренте [Ibid.: 188–190].

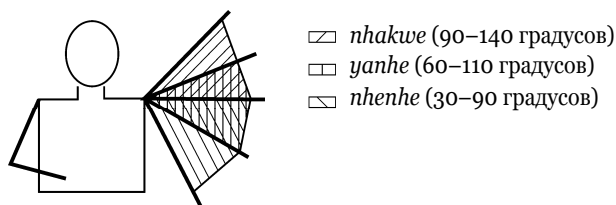


Рис. 2_16. Основной способ передать дальность/близость объекта в аренте

У нас нет в наличии достаточных статистических данных, которые бы позволили подробно проанализировать, как используется этот параметр в русской жестикуляции. Однако мы с уверенностью можем сказать, что в качестве жестикуляционного обертона он действительно используется, поскольку в случае когнитивных указаний, выровненных с дальними дейксисами, мы достаточно часто встречаемся с ситуацией, когда выпрямленная напряженная рука образует с телом говорящего тупой угол.

В случае, если этот угол равен или меньше 90° , объект, скорее всего, находится в зоне видимости говорящего и будет истолкован как расположенный близко; чем более тупым является этот угол, тем объект от говорящего дальше (при этом этот угол никогда не превосходит $135\text{--}140^\circ$: в случае если угол больше, объект указания трактуется как находящийся над говорящим).

2.4_12

Я тут, а ОЛ↑, вытянутая правая рука вправо назад под тупым углом{там} у меня шведы Кемь взяли!

Л. Гайдай и др. Иван Васильевич меняет профессию, 1973

2.4_13

Всё боимся, чтобы УП↓, вытянутая правая рука вправо вперед под тупым углом{там} подхват предшествующего жеста{на западе} кто о нас не так подумал...

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

Таким образом, мы видим, что основными параметрами жеста (= основным тоном), различающими далекие и близкие объекты, являются ориентация ладони (вниз = далеко, вверх = близко) и связанная с ней конфигурация указующей руки (палец = далеко, ладонь = близко), но одновременно говорящий с той же целью использует жестикуляционный обертон — угол между рукой и телом говорящего.

Выбор именно такого жестикуляционного обертона для передачи идеи близости/дальности объясняется достаточно естественно — при указании на удаленный объект вытянутая рука символизирует расстояние до этого объекта, и при этом рука под острым или прямым углом к телу задает расстояние в виде **прямой**, а рука под тупым углом задает расстояние в виде **дуги**, расстояние же по прямой всегда короче любого другого (дугобразного) расстояния, и именно оно символизирует близость объекта к говорящему (см. рис. 2_17).



Рис. 2_17. Тупой угол между рукой и телом

Напряженность ладони

Как показано на схеме на рис. 2_15, зависимости между ориентацией и напряженностью ладони практически нет. И при этом, как показывает табл. 2_19, вроде бы не наблюдается никакой зависимости между напряженностью ладони и дальними/близкими дейктическими единицами.

Таблица 2_19

Напряженность ладони Расстояние	Напряженная	Свободная
<i>близкое</i>	147	213
<i>дальнее</i>	43	41
$\chi^2=2,98$, $p=.08$; параметры не связаны, распределения недостоверны		

Однако если мы возьмем для анализа крайние точки спектра, дейксисы *там* и *тут*, то картина изменится:

Таблица 2_19а

Напряженность ладони Дейксисы	Напряженная	Свободная
<i>там</i>	22	17
<i>тут</i>	10	34
$\chi^2=9,9$, $p=1,65-03$; параметры связаны, распределения достоверны		

Можно видеть, что для дейксиса *там*, центральная зона семантики которого связана с передачей отдаленного расположения объекта указания, характерна напряженная ладонь, а для дейксиса *тут*, обозначающего максимально близкое из всех возможных расположение объекта по отношению к говорящему, — свободная ладонь. Связано это, по-видимому, с тем, что напряженная ладонь иконически напоминает плоскость, а следовательно, передает идею объекта, имеющего протяженность, и как таковая может передавать идею расстояния, — в отличие от расслабленной, свободной ладони, которая не напоминает плоскость, передает идею отсутствия расстояния и, тем самым, идею близости. При этом мы видим, что этот способ передачи расстояния выражен довольно слабо, по сравнению с основными способами (ориентация и конфигурация ладони), и используется лишь как вспомогательное средство для передачи идеи дальности/близости, т. е. в качестве жестикуляционного обертона.

2.5. Прагматические факторы, влияющие на конфигурацию указующей руки

2.5.1. КОНТРАСТНОЕ/НЕЙТРАЛЬНОЕ УКАЗАНИЕ

Близким к значению (не)определенности является значение нейтрального/контрастного указания. Определенность данного референта вычленяет его из некоторого предметного или событийного континуума, а неопределенность

предполагает его принадлежность континууму. А если референт уже определен, то он может быть выделен еще больше, если его поместить в контрастный контекст ('не X, а Y').

В связи с вышесказанным следует ожидать, что речевые дейксисы в контрастных контекстах с большей частотой будут сопровождаться указанием УП, а дейксисы в нейтральных контекстах — указанием ОЛ (в работе [Kendon, Versante 2003] эта закономерность описывалась более общим утверждением: указание УП сопровождает объект указания, который является центральным топиком фразы). Обратим при этом внимание на то, что понятие контрастного выделения, эмфазы в широком смысле, имеет в качестве обязательного прагматический компонент: контрастно выделяя тот или иной элемент в высказывании, говорящий привлекает к нему внимание слушающего.

Контрастными контекстами для указательных слов мы будем считать следующие:

— изолированные указания (*Этот; Там; Вот*); изолированным также считается указание, расположенное не только внутри границ реплики или между межфразовыми паузами, но и между внутрифразовыми паузами (*Да, конечно, в о н, за углом*);

— указательные слова, подпадающие под эмфатическое выделение (*Э т о еще что?; Э т о т чемодан, что ли?*);

— указательные слова, попадающие в контрастные конструкции с частицами *а, вот и -то* (*а вон, а этот, это вот, вот там, этот-то, здесь-то*)²⁷.

Все остальные контексты мы считаем нейтральными.

Вполне ожидаемым образом наш материал показывает, что наиболее стандартными являются сочетания указания УП с контрастными контекстами (пример 2.5_1) и указания ОЛ — с нейтральными контекстами (пример 2.5_2).

2.5_1

УП ↓ {А **вот в том** доме} когда-то Пушкин жил.

Г. Данелия, Г. Шпаликов. Я шагаю по Москве, 1963

2.5_2

Ну что, ОЛ ← {опять **этот идиот**} летать хочет, композитор!

Ю. Мамин, В. Вардунас. Фонтан, 1988

²⁷ Из дальнейшего анализа контрастных контекстов выведены данные по указательной частице *вот*. Это связано с тем, что в нейтральном (= безударном) употреблении эта частица примыкает к последующему или предшествующему слову (см. подробнее [Гришина 20086]), и, таким образом, мы не можем судить, к чему именно в такого рода сочетаниях относится указательный жест — к безударной частице *вот* или к слову, к которому она примыкает.

Количественные распределения соответствующих жестов и контекстов показаны в табл. 2_20.

Таблица 2_20

Конфигурация ладони	Контрастность	Контрастные контексты	Нейтральные контексты
<i>УП</i>		321	<u>211</u>
<i>ОЛ</i>		<u>165</u>	300
$\chi^2=61,3$, $p=4,78-15$; параметры связаны, распределения достоверны			

Как видим, контрастные контексты отчетливо тяготеют к указанию пальцем, а нейтральные — к указанию открытой ладонью.

Табл. 2_21 демонстрирует связь с параметром контрастности уже не распределения указательных жестов по параметру 'орган', а распределения по параметру 'ориентация ладони'.

Таблица 2_21

Ориентация ладони	Контрастность	контрастные контексты	нейтральные контексты
<i>вверх</i>		<u>104</u>	220
<i>вертикально</i>		185	185
<i>вниз</i>		197	<u>106</u>
$\chi^2=68,3$, $p=1,49-15$; параметры связаны, распределения достоверны			

Таблица 2_21 демонстрирует:

1) в отличие от параметров '(не)определенность' (см. табл. 2_11), параметры 'контрастное'/'нейтральное' связаны с ориентацией ладони;

2) вертикальная (нулевая) ориентация ладони «нечувствительна» к разнице между контрастными и нейтральными контекстами и с равной вероятностью может встретиться как в одном, так и в другом типе конструкций;

3) указательные жесты, в которых ладонь ориентирована вверх, тяготеют к нейтральным контекстам;

4) указательные жесты с ладонью, обращенной вниз, тяготеют к контрастным контекстам;

5) по отношению к параметру 'контрастность' параметры конфигурации и ориентации ладони ведут себя как независимые, поскольку для обоих дискретных параметров значения p одного порядка (-15).

Мы предполагаем, что и конфигурация, и ориентация ладони в случае жестикуляционного противопоставления контрастных и нейтральных контекстов

имеют в своей основе прагматические этимоны. Так, конфигурация УП в контрастных контекстах, с нашей точки зрения, базируется на этимоне 'вектор как способ направить внимание слушающего вдоль вектора'. Конфигурация ОЛ не имеет в своей основе данного этимона и поэтому естественным образом сопровождает нейтральные контексты. Ориентация же ладони также передает прагматический компонент: а) привлечение внимания адресата к контрастным контекстам (этимон 'подавление, или жесткий императивный компонент', см. § 2.2.2.2) или б) нейтральную подачу информации с помощью мягкого прагматического компонента, который выражается ориентацией ладони вверх (сценарий 'давать', см. § 2.2.2.1).

2.5.2. УКАЗАТЕЛЬНЫЕ ЖЕСТЫ И ТИПЫ РЕЧЕВЫХ АКТОВ

По нашим данным, указательный жест связан с тем типом речевого акта, который он сопровождает. Проиллюстрируем это утверждение. Не входя в слишком большую детализацию, для которой у нас очевидно недостаточно материала, разделим все имеющиеся в нашем распоряжении высказывания, которые сопровождаются указательными жестами, на три основные группы: утверждения, вопросы и императивы — и проведем попарное сравнение. Табл. 2_22 иллюстрирует связь иллокуции и конфигурации ладони, табл. 2_23 — связь иллокуции и ориентации ладони.

Таблица 2_22

Конфигурация ладони Тип речевого акта	УП	ОЛ
<i>вопрос</i>	<u>98</u>	94
<i>императив</i>	97	<u>34</u>
$\chi^2=17,22$, $p=3,32-05$; параметры связаны, распределения достоверны		
<i>утверждение</i>	<u>388</u>	461
<i>императив</i>	97	<u>34</u>
$\chi^2=36,48$, $p=1,54-09$; параметры связаны, распределения достоверны		
<i>вопрос</i>	98	94
<i>утверждение</i>	388	461
$\chi^2=1,79$, $p=.18$; параметры не связаны, распределения недостоверны		

Можно видеть, что конфигурация ладони никак не связана с противопоставлением вопроса и утверждения, но при этом и утверждение, и вопрос противопоставлены императиву, причем одинаково: для императива характерна конфигурация УП, для вопроса и утверждения — конфигурация ОЛ.

Таблица 2_23

Ориентация ладони Тип речевого акта	вверх	вертикально	вниз
<i>вопрос</i>	76	74	<u>42</u>
<i>императив</i>	<u>21</u>	47	63
$\chi^2=31$, $p=1,86-07$; параметры связаны, распределения достоверны			
Ориентация ладони Тип речевого акта	вверх	вертикально	вниз
<i>утверждение</i>	320	307	<u>222</u>
<i>императив</i>	<u>21</u>	47	63
$\chi^2=36,87$, $p=9,88-09$; параметры связаны, распределения достоверны			
Ориентация ладони Тип речевого акта	вверх	вертикально	вниз
<i>вопрос</i>	76	74	42
<i>утверждение</i>	320	307	222
$\chi^2=1,52$, $p=.47$; параметры не связаны, распределения недостоверны			

Наблюдаем аналогичную картину: ориентация ладони никак не связана с противопоставлением вопроса и утверждения, но при этом и утверждение, и вопрос противопоставлены императиву, причем одинаково: для императива характерна ориентация ладони вниз, для вопроса и утверждения — ориентация вверх, и при этом вертикальная ориентация ладони никак не связана с типами речевых актов.

Как и в случае жестикуляционного противопоставления контрастных и нейтральных контекстов (см. § 2.5.1) мы видим здесь самостоятельное, но согласованное использование конфигурации и ориентации ладони для различения иллокуций (императив vs. вопрос и императив vs. утверждение). Очевидно, что для передачи жесткого императивного компонента в императиве используются конфигурация УП в значении 'вектор' (см. § 2.2.2.4): говорящий направляет внимание адресата на объект, т. е. фиксирует, подавляет адресата (при этом, однако, по правилу переноса, см. с. 50, вектор направлен не на адресата, а на объект указания). Конфигурация ОЛ не задает вектора, а следовательно, не задает императива, поэтому сопровождает вопросы и утверждения. Заметим, что вопрос, включающий в себя мягкий императивный компонент, сопровождается конфигурацией ОЛ несколько реже, чем утверждение, а конфигурацией УП — несколько чаще.

Для передачи того же жесткого императивного компонента в императиве используется ориентация ладони вниз, для которой характерен прагматиче-

ский этимон 'подавление' (см. § 2.2.2.2), и этот этимон, точно так же, как этимон 'вектор', по правилу переноса направлен не на адресата, а на объект. Ориентация же ладони вверх с мягким императивным компонентом (сценарий 'просить', см. § 2.2.2.1) сопровождает вопросы, в то время как утверждения сопровождаются этой же ориентацией ладони, но уже основанной на сценарии 'давать' (предоставлять слушающему информацию, аргументы и под., см. там же).

2.5.3. СОЦИОЛОГИЧЕСКИЕ ФАКТОРЫ. ОСВЕДОМЛЕННОСТЬ ОБЪЕКТА УКАЗАНИЯ

В работе [Крейдлин 2007: 325] была высказана следующая мысль:

совершаемые на близком... расстоянии... указательные жесты пальцами оцениваются как несанкционированное и негативное (грубое и авторитарное) проникновение в личную сферу и во всех известных нам культурах осуждаются.

Это утверждение заставляет нас предполагать, что влияние на выбор конфигурации указующей руки могут оказывать и социологические факторы (которые в конечном счете восходят к прагматическим). Первоначально мы ставили вопрос следующим образом: зависит ли конфигурация указательного жеста от того, на объект какого типа направлен жест — на лицо или на неодушевленный предмет (ситуацию и под.)? Априори мы полагали, что указание на лицо должно давать иные статистические распределения, чем указание на неодушевленный объект. Данные можно увидеть в табл. 2_24.

Таблица 2_24

Одушевленность объекта Конфигурация ладони	Неодушевленный	Одушевленный
<i>ОЛ</i>	268	143
<i>УП</i>	261	113
$\chi^2=1,87$, $p=.17$; параметры не связаны, распределения недостоверны		
Одушевленность объекта Ориентация ладони	Неодушевленный	Одушевленный
<i>вверх</i>	198	102
<i>вертикально</i>	199	106
<i>вниз</i>	132	48
$\chi^2=3,79$, $p=.15$; параметры не связаны, распределения недостоверны		

Как видим, все распределения недостоверны. Таким образом, можно утверждать, что параметр 'одушевленность объекта указания' и конфигурация ручного указательного жеста не связаны между собой.

Поставим, однако, вопрос по-другому: имеет ли влияние на конфигурацию указания тот факт, что объект указания является лицом и это лицо **видит, что на него направлен указательный жест**. При такой постановке вопроса данные распределяются следующим образом (табл. 2_25).

Таблица 2_25

Осведомленность Конфигурация ладони	Объект указания видит указательный жест	Объект указания не видит указательного жеста
УП	<u>38</u>	74
ОЛ	90	53
$\chi^2=21,1$; $p=4,27-06$; параметры связаны, распределения достоверны		
Осведомленность Ориентация ладони	Объект указания видит указательный жест	Объект указания не видит указательного жеста
вверх	62	<u>40</u>
вертикально	50	55
вниз	<u>16</u>	32
$\chi^2=10,3$; $p=.006$; параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, картина уже совершенно иная: в случае, если лицо — объект указания видит, что на него обращен указательный жест, говорящий предпочитает указывать на это лицо открытой ладонью. В случае же, если лицо — объект указания не видит направленного на него жеста (или, точнее, говорящий полагает, что объект указания не видит, что на него указывают), говорящий предпочитает указание УП²⁸.

Парадокс, связанный с указанием пальцем на субъекта, осведомленного, что на него указывают, заключается в том, что если рассматривать ситуацию указания как целое, то вообще непонятно, почему указание пальцем на лицо является общественно неприемлемым. Ведь при указании пальцем императивный компонент этого жеста направлен не на объект указания, а на его адресата (т. е. указание пальцем императивно требует внимания именно от адресата указания, а объект указания здесь — сторона претерпевающая). Здесь мы, вероятно, сталкиваемся с двумя императивными компонентами в эгзимоне конфигурации УП типа 'вектор': на адресата указания направлен императивный компонент 'направление внимания', в то время как на одушевленный объ-

²⁸ Ориентация ладони в данном случае имеет производный характер, поскольку значение $p=.006$ на три порядка больше значения $p=4,27-06$.

ект указания направлен жесткий императивный компонент 'подавление', основанный на фиксации объекта указания и на лишении его свободы перемещения, а следовательно, и свободы воли.

Примечание. Так или иначе, указание пальцем общественно осуждается. Этот факт приводит к тому, что при необходимости указать именно пальцем, а не ладонью говорящие достаточно часто стараются тем или иным способом «скрыть» этот жест. В частности, именно для этого говорящий может указывать на объект или лицо не указательным, а средним пальцем. В цитированной выше работе [Wilkins 2003] автор указывал на то, что в качестве одного из вариантов указания пальцем австралийские аборигены используют средний палец (см. рис. 2_5, правый нижний рисунок). Д. Уилкинс отмечал при этом, что средний палец в этой культуре используется в основном для указания посредством касания. В русской культуре, согласно нашему материалу, средний палец относительно часто заменяет указательный палец и в указаниях, не связанных с касаниями. Таким образом, в этой схеме ухода от указания пальцем как «неприличный» компонент расценивается именно указательный палец, поэтому говорящий стремится заменить его другим пальцем (ср. об указании мизинцем в [Крейдлиן 2007])²⁹.

Вторым способом уйти от не одобряемого обществом жеста является мультипликация пальцев. Она осуществляется двумя путями. Во-первых, говорящий полностью расправляет остальные пальцы, кроме указательного. В этом случае отличить указание пальцем от указания открытой ладонью можно только по тому, что указательный палец расположен несколько выше остальных пальцев или несколько выдается вбок (если ладонь ориентирована вертикально), то есть это то, что мы выше назвали свободной связкой, см. рис. 2_2м.

Еще один способ достичь этой же цели — показывать одновременно двумя прижатыми друг к другу пальцами, указательным и средним (см. рис. 2_18).



Рис. 2_18. Указание двумя пальцами

²⁹ Следует отметить, что, по предварительным данным, указание средним пальцем может быть использовано в случае, если говорящий хочет как-то дистанцироваться от объекта указания. Это связано с тем, что средний палец — самый длинный на руке, соответственно, он устанавливает самую длинную дистанцию между субъектом и объектом указания. Аналогичную функцию иногда исполняет указание тыльной стороной ладони и постукивание костяшечкой пальца (часто среднего, а не указательного). Эти утверждения, однако, нуждаются в дополнительном исследовании, на данном этапе материала недостаточно.

И наконец, на нашем материале два раза встретился чрезвычайно изысканный способ избежать указания пальцем, — при этом, однако, продолжая пальцем указывать (см. рис. 2_19). Говорящий выворачивает ладонь вытянутой вперед руки наружу, так что указательный палец оказывается в отмеченном, самом нижнем положении. Формально мы имеем дело с указанием ‘ладонь вниз’, однако на самом деле это указание УП, поскольку жест, судя по речевому и событийному контексту, направлен вперед, а не вниз, а выделение указательного пальца из ряда остальных пальцев происходит посредством неестественного выворота ладони и помещения рабочего пальца в отмеченное, самое нижнее положение.



Рис. 2_19. Указание вывернутой рукой

2.5.4. АКТИВАЦИЯ ОБЪЕКТА

Как мы уже писали выше, объект, который, с точки зрения говорящего, ранее не находился в зоне внимания слушающего, может активироваться говорящим с помощью ряда лексических средств, очень часто — с помощью указательных частиц *вот* и *вон*. Причем активация объекта имеет место не только в случае самостоятельного (и полноударного) использования этих частиц, но и в случае их использования в качестве клитик, примыкающих или обрамляющих полноударные дейксисы:

2.5_3

Зачем это надо было давать читать ОЛ↑, прямая рука{**ВОТ ЭТО ВОТ** письмо} посторонним людям?

Ю. Райзман и др. А если это любовь?, 1961

2.5_4

ОЛ←, прямая рука{**Вот за то**} мы и любим ваш предмет, Нестор Петрович, **потому что** это как бы биография человечества.

А. Коренев, Г. Садовников. Большая перемена, 1973

2.5_5

Мадмуазель, в двадцать и два ноля я буду ждать вас ОЛ←, прямая рука{**вон у той** мельница}.

М. Жаров и др. Беспокойное хозяйство, 1946

Иногда, правда, активация производится и без этой лексической поддержки. Например, в ситуации катафорического употребления указательного местоимения (в определительных или рестриктивных относительных предложениях):

2.5_6

А где ж ОЛ↑прямая рука{**те** башмаки, **что** я тебе на Пасху справил?}

В. Легошин, В. Катаев. Белеет парус одинокий, 1937

Или в ситуации, когда объект вводится в ситуацию в первый раз, но в структуре сопровождающего текста это не находит специального выражения:

2.5_7

ОЛ↑,прямая рука{**Этот юноша** — мой лучший друг.} [ситуация представления]

Э. Гарин и др. Обыкновенное чудо, 1964

2.5_8

Я всё собираюсь вас спросить... — Да? — ОЛ↑согнутая рука{Кто **этот человек?**} [указание на фотографию, которая ранее не упоминалась]

Д. Астрахан и др. Леди на день, 2002

2.5_9

А ОЛ↑,согнутая рука{**это кто** лежит}? Сарай какой-то, а не красный уголок. [запрос на идентификацию]

Ю. Мамин, В. Вардунас. Фонтан, 1988

Проанализируем, есть ли какие-то жестикуляционные средства, регулярно сопровождающие контексты активации.

Таблица 2_26

Типы контекстов Конфигурация ладони	Активирующие	Анафорические
УП	184	197
ОЛ	202	207
$\chi^2=0,09$; $p=.76$; параметры не связаны, распределения недостоверны		
Типы контекстов Ориентация ладони	Активирующие	Анафорические
вверх	148	151
вертикально	146	159
вниз	93	85
$\chi^2=0,54$; $p=.65$; параметры не связаны, распределения недостоверны		

Как видим, дискретные характеристики указательных жестов (конфигурация и ориентация ладони) никак не реагируют на различие между активирующими и анафорическими контекстами.

Если же мы обратимся к градуальным параметрам, то картина изменится.

Таблица 2_27

Типы контекстов Напряженность руки	Активирующие	Анафорические
Прямая	151	84
Полусогнутая	159	173
$\chi^2=14,87$; $p=1,15-04$; параметры связаны, распределения достоверны		

Примечание. Табл. 2_28 демонстрирует связь между напряженностью ладони (а не руки) и типом контекста.

Таблица 2_28

Типы контекстов Напряженность ладони	Активирующие	Анафорические
Напряженная	74	57
Свободная	73	93
$\chi^2=4,59$; $p=.032$; параметры связаны, распределения достоверны		

Однако поскольку напряженность ладони зависит от напряженности руки (см. рис. 2_15), а значение $p = .032$ в табл. 2_28 заметно ниже значения $p = 1,14 - 04$ в табл. 2_27, то этот показатель следует считать не самостоятельным, а производным.

Таблица 2_29

Типы контекстов Жесткость связи	Активирующие	Анафорические
Жесткая связь	103	67
Нежесткая связь (полусвязка и свободная связь)	67	117
$\chi^2=18,12$; $p=2,07-05$; параметры связаны, распределения достоверны		

Итак, приведенные данные свидетельствуют о том, что два градуальных параметра — напряженность указующей руки и жесткость связи — сходным образом распределены между активирующими и анафорическими контекстами: для активации объекта указания используется напряженная, выпрямленная рука и — в случае конфигурации УП — жесткая связь. Напротив, для анафорических

контекстов, в которых объект указания уже активирован в предтексте, т. е. находится в зоне внимания и говорящего, и адресата, используются расслабленная, полусогнутая рука и нежесткая связка (полусвязка и свободная связка).

В основе этого распределения лежит, по-видимому, этимон 'сигнал': сам факт напряжения руки в том или ином виде должен привлечь внимание собеседника к объекту указания (в случае анафоричных контекстов специальной надобности в этом не возникает).

Заметим, что активация производится только с помощью градуальных параметров: дискретные параметры (конфигурация и ориентация ладони) «равнодушны» к параметру активации, а следовательно, в данном случае напряженность руки и жесткость связки выступают как самостоятельный жестикуляционный параметр, а не как жестикуляционный обертон (как это было в случае различения дейксисов *там* и *тут* с помощью параметра напряженности руки, см. § 2.4.6.2).

2.6. Заключение

В итоговой табл. 2_30 мы подытожили все сведения, которые были приведены в данном разделе (в скобках дается величина экспоненты в значении *p*; значения расположены по мере убывания экспоненты: то есть более вероятное значение расположено раньше менее вероятного).

Таблица 2_30

Жестикуляционный параметр	Значения
УП	контрастное указание (–15), отдаленный объект (–14), определенный объект (–10), императив, а не утверждение (–09), объект указания не видит указательного жеста (–06), объект, а не ситуация (–05), императив, а не вопрос (–05), маленький объект (–02), единичный объект (–02), <i>это</i> -идентификация (–02)
ОЛ	нейтральный, а не контрастный контекст (–15), близкий объект (–14), неопределенный объект (–10), утверждение, а не императив (–09), объект указания видит указательный жест (–06), ситуация, а не объект (–05), вопрос, а не императив (–05), большой объект (–02), множество (–02), <i>вот</i> -идентификация (–02)

Жестикуляционный параметр	Значения
↓	отдаленный объект (–22), контрастное указание (–15), императив, а не утверждение (–09), императив, а не вопрос (–07)
↑	близкий объект (–22), нейтральный, а не контрастный контекст (–15), утверждение, а не императив (–09), вопрос, а не императив (–07)
тупой угол между рукой и телом	отдаленный объект
прямая рука	активирующие контексты (–04)
согнутая в локте рука	анафорические контексты (–04)
напряженная ладонь	отдаленный объект (–02)
свободная ладонь	близкий объект (–02)
жесткая связка	активирующие контексты (–05)
нежесткая связка	анафорические контексты (–05)

Заметим, что данная глава написана на материале, в котором дейктическое значение передавалось одновременно и речевым, и жестикуляционным дейксисом. Выявленные закономерности позволяют истолковывать жестикуляционный дейксис и в том случае, если он не сопровождается речевым дейксисом. В качестве инструмента толкования как раз и может быть использована табл. 2_30, в которой каждому компоненту указательного жеста поставлен в соответствие некоторый набор возможных значений.

3. Указание большим пальцем

Условные обозначения:

УП — указание указательным пальцем

ОЛ — указание открытой ладонью

БП — указание большим пальцем

↗ — направление вперед

↘ — направление за спину

▲ — направление вверх

▼ — направление вниз

◀ — влево (от говорящего)

▶ — вправо (от говорящего)

ЛН, РН — левая, правая рука

3.1. Введение

Указание большим пальцем занимает в системе русских указательных жестов свое особое место и требует отдельного описания. Именно этому и посвящена данная глава.

В исследованиях [Kendon, Versante 2003; Kendon 2004] Адам Кендон впервые систематически проанализировал указательный жест, осуществляемый большим пальцем, и предложил для него лингвистическую трактовку (исследование было проведено на материале неаполитанского диалекта итальянского языка). А. Кендон показал, что указание большим пальцем, в отличие от указания указательным пальцем, используется в тех случаях, когда точная локализация объекта указания или его точная идентификация не важны [Kendon 2004: 218–222]. Несущественность точной локализации или идентификации объекта указания может быть связана с тем, что:

1) говорящий и слушающий обладают некоторым общим знанием, которое позволяет слушающему правильно идентифицировать объект указания или его местоположение, или

2) объект или его местоположение были уже определены в предтексте.

В обоих случаях, следовательно, указание большим пальцем выполняет своего рода **анафорическую** функцию, т. е. отсылает слушающего к упомянутому. А. Кендон подробно разбирает контексты, в которых при первом упоминании некоторого объекта говорящий использует при указании на объект указательный палец; в дальнейшем, однако, при упоминании данного объекта участники диалога используют указание большим пальцем.

Наш материал — 106 случаев указания с помощью большого пальца — не включает, к сожалению, таких последовательностей (указание УП при первом или контрастном упоминании и указание БП на тот же объект при последующих его упоминаниях). Единственный диалог, который может быть проанализирован в таком ключе, не вполне показателен:

3.1_1

УП ↗▲, на окно дома[пауза] Может, к нам зайдем? С женой познакомлю? — Семен Семеныч, мы же с вами условились — никто не должен знать. БП ↗▲, на окно дома[пауза] И Надя?

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

Как видим, первый дейктический жест в диалоге 3.1_1 — указание УП — отсылает к квартире, дому говорящего, а второй — указание БП — к жене говорящего, которая в момент речи находится в этой квартире. Таким образом, в этом диалоге используется последовательность УП → БП, описанная А. Кендоном, но нельзя с полной уверенностью утверждать, что в данном примере имеется тождество объектов указания, а следовательно, нет гарантии, что здесь мы сталкиваемся с анафорическим использованием указания БП.

Однако толкование указания БП, предложенное А. Кендоном, подтверждается **противоположной** последовательностью — БП → УП, — в которой указание УП очевидным образом должно толковаться как поправка или уточнение к указанию БП:

3.1_2

— Где? — БП ↗{Там}. УП ↗[пауза]

А. Сурикова и др. Ищите женщину, 1982

Понятно, что такое жестикуляционное уточнение актуально только в том случае, если говорящий воспринимает предшествующее указание БП как недостаточно точное и не могущее однозначно ответить на вопрос собеседника *Где?*

Типичным направлением указания БП является указание за спину говорящему. В связи с этим может возникнуть ощущение, что апелляция к референциальному статусу объекта указания при анализе указаний УП и БП слишком усложняет реальную картину: вполне естественным выглядит предположение, что указание УП и БП являются одним и тем же жестом, разные формы осуществления которого распределены дополнительно в зависимости от того, куда указывает говорящий. Если объект указания расположен позади говорящего, то будет использоваться указание БП, во всех же остальных случаях указание будет осуществляться с помощью УП. В связи с этим А. Кендон пишет, что, действительно, по его данным, указание БП используется обычно в случаях,

когда рука направлена вбок или назад, и это вполне может быть объяснено анатомическим устройством ладони. Однако вбок или назад говорящий указывает и с помощью УП (см., например, 3.1_2), а следовательно, различие между БП и УП не может быть сведено только к анатомической специфике [Kendon 2004: 218]. Кроме того, наш материал показывает, что с помощью БП говорящий может указывать не только назад или вбок, но и вперед 3.1_3, вверх 3.1_4 и вниз 3.1_5.

3.1_3

Так это ж БП↗{Петька} Опанасенко!

М. Жаров и др. Анискин и Фантомас, 1973

3.1_4

БП▲{А мне в рубке} слышно!

Д. Дьяченко и др. День радио, 2008

3.1_5

Это вы с того света. А я БП▼{с этого} света!

Л. Квинихидзе, Н. Фомина. 31 июня, 1978

Таким образом, материал показывает, что никаких физиологических ограничений на направление указания БП не существует: и указание БП, и указание УП могут быть ориентированы любым образом. При этом, конечно, статистически те или иные направления являются предпочтительными. Так, табл. 3_1 показывает статистическое распределение указаний *за спину* и *остальные направления* для УП и БП¹.

Таблица 3_1

Тип жеста Направление указания	УП	БП
<i>за спину</i>	<u>14</u>	70
<i>остальные направления</i>	569	<u>28</u>
$\chi^2=369,7$, $p=2,19-82$; распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, указание БП отчетливо тяготеет к направлению *за спину*, а указание УП — ко всем остальным направлениям указания.

Тот факт, что указания УП и БП используются для указания в одних и тех же направлениях (хотя и с разной частотой), по-видимому, позволяет уверенно

¹ Не учитывались случаи автодейксиса, т. е. указание на себя с помощью большого пальца.

утверждать, что различия между БП и УП не могут быть объяснены лишь анатомическими ограничениями, но имеют, помимо этого, смысловую природу.

Анафорическая природа указания БП, описанная А. Кендоном, может рассматриваться как в высшей степени серьезная версия, объясняющая различия между употреблением указаний БП и УП. Однако эта версия, будучи принятой, порождает новые вопросы. Например, почему именно указание БП выполняет анафорическую функцию, а не указание УП? Единственное ли это различие между двумя этими типами указаний? Если рассматривать указания рукой в русском языке как систему, то какое место занимает указание БП по отношению к указанию УП и к указанию открытой ладонью ОЛ? Случаен ли тот факт, что большая часть указаний БП направлена за спину говорящему, или он имеет какое-то объяснение? И наконец, отсутствие потребности у говорящего в точной локализации объекта указания может быть вызвано вовсе не анафоричностью указания, а, напротив, тем, что указание является активирующим, т. е. объект вводится в зону внимания слушающего, уже находясь в зоне внимания говорящего, — и если указание БП используется и в этих случаях, то придется констатировать энантиосемичность указания БП.

3.2. Указание БП в системе ручных указательных жестов

3.2.1. ПАРАМЕТРЫ, РАЗЛИЧАЮЩИЕ УКАЗАТЕЛЬНЫЕ ЖЕСТЫ

В предшествующей главе были проанализированы параметры, которые различают указания УП и ОЛ в русской системе указательных жестов. Применим их к анализу указания БП и его отношений с указаниями УП и ОЛ.

В данном разделе мы проанализируем семантические, референциальные и прагматические параметры, к социологическим же обратимся позже (см. §§ 3.5.2, 3.6)².

3.2.1.1. Противопоставление объект — ситуация

О противопоставлении объект — ситуация см. § 2.4.5. Напомним, что данное противопоставление характерно только для активирующих контекстов. Пример контекста ‘ситуация’:

3.2_1

Они там БП, многократно {доколачивают, кого надо}.

М. Жаров. Беспокойное хозяйство, 1944

² К сожалению, указание БП встречается в корпусе существенно реже, чем указания УП и ОЛ, поэтому не для всех параметров у нас нашлось достаточно материала для анализа — далее такие параметры мы анализировать не будем.

Пример контекстов 'объект':

3.2_2

БП, многократно {Это не ваша **собака там** на улице стоит?}

Г. Данелия, Г. Шпаликов. Я шагаю по Москве, 1963

3.2_3

Я БП, многократно {**вот** на **автобазе**} работаю шофером...

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

Табл. 3_2 показывает, что для **указания на событие**, ситуацию, развивающуюся во времени, чаще используется указание ОЛ, а для указания на **объект** конфигурация ОЛ не характерна. И наоборот, для конфигурации УП не характерно тяготение к ситуационным контекстам и характерно обозначение объекта. Что касается указания БП, то оно не используется для различения объекта и ситуации.

Таблица 3_2³

Тип объекта указания	Объект	Ситуация
Конфигурация ладони		
БП	37	9
ОЛ	<u>98</u>	47
УП	100	<u>12</u>
$\chi^2=17,35$; $p=1,71-04$; распределения достоверны, параметры связаны		

3.2.1.2. Противопоставление близких и далеких объектов указания

Напомним, что близкими указаниями мы считаем указательные жесты, синхронизированные с лексическими дейксисами *вот, тут, это, этот* (примеры 3.1_5, 3.2_3 и др.); далекими указаниями — жесты, синхронизированные с дейксисами *вон, здесь, там, тот* (см. примеры 3.1_2, 3.2_2 и др.).

Табл. 3_3 демонстрирует, что указание на объект, расположенный далеко (с точки зрения говорящего), осуществляется преимущественно с помощью БП и УП, а на близко расположенный объект говорящий предпочитает указывать открытой ладонью. Заметим, однако, что в зоне БП это противопоставление выражено несколько слабее, чем в зоне УП.

³ При подсчетах не учитывались указание на 'место', поскольку при апелляции жеста к месту мы не можем с полной уверенностью утверждать, что жест относится к объекту, а не к событию, развивающемуся в данном месте; кроме того, не учитывались автодейксисы БП.

Таблица 3_3

Расстояние Конфигурация ладони	Дальнее	Ближнее
БП	29	<u>22</u>
ОЛ	<u>184</u>	406
УП	308	<u>275</u>
$\chi^2=60,6$; $p=6,8-14$; распределения достоверны, параметры связаны		

3.2.1.3. Противопоставление контрастных и нейтральных конструкций

Контрастными мы считаем конструкции, в которых дейксис попадает под эмфазу. Это может быть изолированное употребление дейксиса:

3.2_4

— Вещи где? — БП{Там}.

В. Шукшин, Живет такой парень, 1964

дейксис в обрамлении активирующих клитик:

3.2_5

БП{**Вот эта**, к примеру, кто?} подхват БП{**Вот эта вот?**} Без обмундирования?

А. Коренев, Г. Садовников. Большая перемена, 1973

дейксис в контекстах противопоставления:

3.2_6

А я БП{с этого} света! [*а не с того света*]

Л. Квинихидзе, Н. Фомина. 31 июня, 1978

Остальные контексты мы считаем нейтральными. В табл. 3_4 приведены данные об использовании разных типов указательных жестов в контрастных и нейтральных конструкциях.

Таблица 3_4

Тип контекста Конфигурация ладони	Контрастные контексты	Нейтральные контексты
БП	46	<u>28</u>
ОЛ	<u>165</u>	300
УП	321	<u>211</u>
$\chi^2=66,3$; $p=4,1-15$; распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, указания БП и УП тяготеют к контрастным контекстам, а указание ОЛ — к нейтральным, но опять же следует подчеркнуть, что БП отражает это противопоставление гораздо слабее, чем УП.

3.2.1.4. Типы речевых актов

Наконец, сравним между собой указания УП, БП и ОЛ с точки зрения предпочитаемых ими речевых актов (табл. 3_5).

Таблица 3_5

Тип речевого акта Конфигурация ладони	Вопрос	Утверждение
<i>БП</i>	21	64
<i>ОЛ</i>	94	461
<i>УП</i>	98	388
$\chi^2=3,8$, $p=.15$, параметры не связаны, распределения недостоверны		
Тип речевого акта Тип жеста	Императив	Утверждение
<i>БП</i>	19	64
<i>ОЛ</i>	<u>34</u>	461
<i>УП</i>	97	<u>388</u>
$\chi^2=40,58$, $p=1,54-09$; распределения достоверны, параметры связаны		
Тип речевого акта Тип жеста	Императив	Вопрос
<i>БП</i>	19	21
<i>ОЛ</i>	<u>34</u>	94
<i>УП</i>	97	<u>98</u>
$\chi^2=17,83$; $p=1,3-04$; распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, распределение разных указательных жестов в вопросах и утверждениях никак не связано с типом речевого акта. Напротив, для императива — и в противопоставление утверждениям, и в противопоставление вопросам — характерно указание УП/БП, а для утверждений и вопросов — в противопоставление императиву — указание ОЛ. И снова можно заметить, что сила связи БП с параметром иллюкуции заметно слабее, чем сила связи УП с тем же параметром.

Итак, мы можем подытожить, что с точки зрения референциальных и прагматических характеристик указание БП ведет себя точно так же, как ука-

зание УП, т. е. и БП, и УП — это указания пальцем, которые противопоставлены в русской жестикуляционной системе указанию ОЛ. Однако все противопоставления и связи, которые характерны для обоих указаний пальцем, в случае указания БП либо вообще не проявляются, либо проявляются слабее, чем у указаний УП.

С тем большим основанием мы можем ставить вопрос — в чем различие между указанием БП и указанием УП, т. е. почему русская жестикуляционная система использует два разных указания пальцем?

3.3. Указательный жест и направление взгляда

Согласно работам А. Кендона, различие между указаниями БП и УП лежит в референциальной зоне: указание БП имеет анафорический характер и отсылает к объекту, который либо уже был упомянут в предшествующем контексте, либо входит в актуальный общий фонд знаний говорящего и слушающего. Следовательно, при указании на этот предупомянутый объект может быть использовано указание БП, которое не требует точной локализации объекта указания в пространстве. Эта версия подтверждается анализом направления взгляда, сопровождающего акт указания с помощью БП или УП.

В работе [Kita 2003a] С. Кита исследовал соотношение направления взгляда, движения туловища и ручных указательных жестов и в результате пришел к выводу, что говорящий, прежде чем указать на ту или иную цель, сначала находит эту цель глазами:

3.3_1

экспозиция УП, поворот взгляда в сторону двери туалета{Нет}, апекс УП, взгляд на дверь туалета{туалет для мальчиков} ретракция УП, отведение взгляда{здесь, а там, этот, вип}.

Н. Михалков и др. Двенадцать, 2007

В случае, если цель указания находится вне зоны видимости, говорящий предвзвывает указательный жест взглядом, обращенным в сторону этой цели:

3.3_2

— Слушай, а почему он молится на холодильник? взгляд на восток, в сторону Мекки{— Потому что} УП, взгляд на восток{там} отведение взгляда{Мекка}.

Ю. Мамин, В. Вардунас. Фонтан, 1988

Добавим, что в тех ситуациях, когда цель в принципе не может быть видимой (например, когда такой целью является некоторая точка на временной оси или в случае других типов когнитивных жестов), говорящий определенным образом фиксирует взглядом фиктивное расположение этой цели в пространстве:

3.3.3

Я убежден, что экспозиция УП, перевод взгляда с собеседника на фиксированную точку в пространстве перед говорящим{в эту самую} УП на точку, зафиксированную взглядом{минуту} подхват УП{Никита Крутиков входит на стадион}.

А. Фролов, А. Филимонов. Первая перчатка, 1946

Направленный на объект указания взгляд, который предваряет или сопровождает указательный жест, осуществляет, как видим, функции «разведчика», прокладывающего траекторию для следующего вплотную за ним указательного жеста. Мы будем называть такой тип взгляда **шерпа-взглядом**.

Шерпа-взгляд — типичное глазное поведение говорящего, осуществляющего указательный жест, но не единственно возможное. Можно выделить также **фиксированный объектный взгляд**, который осуществляется в двух вариантах — непрерывном (взгляд говорящего обращен на цель указания перед, во время и после осуществления жеста) и прерывистом, когда взгляд говорящего на мгновение обращается на слушающего, но перед и после этого мгновения направлен на объект указания. Кроме того, достаточно часто встречается **коммуникативно-ориентированный взгляд**, когда говорящий на всех стадиях осуществления указательного жеста смотрит на собеседника и не фиксирует с помощью взгляда цель указания.

Таким образом, направление взгляда говорящего во время осуществления указательного жеста делится на две большие группы: объектно-ориентированные взгляды (фиксированный объектный взгляд и шерпа-взгляд) и коммуникативно-ориентированные⁴. Проанализируем статистически, как эти типы взглядов распределены между указаниями БП и УП (см. табл. 3_6).

Таблица 3_6

Тип указательного жеста Тип взгляда	БП	УП
Объектно-ориентированный	<u>29</u>	382
Коммуникативно-ориентированный	63	<u>130</u>
$\chi^2=66,6$; $p=3,34-16$; распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, таблица показывает крестообразное распределение: для указания УП характерен объектно-ориентированный взгляд, а для указания БП, напротив, — коммуникативно-ориентированный, т. е., осуществляя указание

⁴ Во время осуществления указательного жеста взгляд может быть обращен вне коммуникативного пространства (т. е. не на слушающего), не будучи при этом направленным на объект указания. Таких случаев относительно немного, и они практически не влияют на общую картину.

указательным пальцем, говорящий обычно предваряет жест шерпа-взглядом или постоянно смотрит на объект указания, а при указании большим пальцем говорящий чаще смотрит на адресата, а не на объект указания.

Представляется, что такое распределение типов взгляда между указанием УП и указанием БП подтверждает версию, высказанную А. Кендоном: действительно, если указание БП имеет анафорический характер и обращено на уже активированный предшествующей коммуникацией объект, то говорящий не имеет необходимости фиксировать местонахождение этого объекта с помощью шерпа-взгляда, — ведь местонахождение этого объекта уже известно обоим участникам коммуникации из предтекста. Соответственно, поскольку потребности в объектно-ориентированном взгляде при анафорическом указании не возникает, взгляд говорящего освобождается от референциальных обязательств и может быть обращен на собеседника, следствием чего является повышенный уровень коммуникативно-ориентированных взглядов при указании БП.

3.4. Физиология указания БП

Как мы показали в Главе 2, каждому дискретному параметру указующей руки в случае классических указательных жестов (УП или ОЛ) соответствует — в качестве этимона — вполне определенный тип *касания*. Так, в основе указания открытой ладонью, обращенной вверх, лежит касание *демонстрация*, или *предъявление*, когда объект указания расположен на обращенной вверх ладони, а говорящий, соответственно, предоставляет слушающему возможность посмотреть на расположенный в ладони предмет (сценарии ‘давать’ и ‘просить’, см. § 2.2.2.1); это же касание задает этимон ‘объем’ (см. § 2.2.1.5). Ладонь, ориентированная вниз, задает касание *положить руку на объект* (см. § 2.2.2.2). В основе указания УП лежит касание объекта указания указательным пальцем (см. этимон ‘вектор’, § 2.2.2.4).

Обратим внимание на то, что указанию БП не соответствует **ни одного** стандартного типа касания: указание БП, будучи «продолжено» вплоть до своего конечного предела, т. е. вплоть до объекта указания, не порождает ни одного **естественного** способа прикоснуться к предмету. С этим связано интересное распределение, которое задается ниже, табл. 3_7. Будем различать **доступные объекты указания** (единичные объекты, находящиеся в зоне видимости говорящего и доступные для прикосновения, см. 3.4_1) и **недоступные объекты** (единичные объекты, к которым в принципе можно было бы прикоснуться, но они находятся либо вне зоны видимости, либо настолько далеко, что прикосновение к ним нереально, см. 3.1_1).

3.4_1

БП на стоящего рядом {Мы с господином гимназистом} живем вон в том сером доме.

В. Легошин, В. Катаев. Белеет парус одинокий, 1937

Табл. 3_7 дает следующие распределения.

Таблица 3_7

Тип объекта Конфигурация ладони	Недоступный	Доступный
ОЛ	55	164
УП	56	189
$\chi^2=0,32$; $p=.57$; распределения недостоверны, параметры не связаны		
Тип объекта Тип указания	Недоступный	Доступный
БП	26	31
ОЛ	55	164
УП	56	189
$\chi^2=12,63$; $p=.0018$; распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, для указаний УП и ОЛ, которые этимологически основаны на разных типах касаний, данный параметр несуществен. Напротив, добавление данных по указанию БП делает распределение достоверным, и при этом указания ОЛ и УП по-прежнему остаются «равнодушными» к этому параметру, а указание БП демонстрирует отчетливое тяготение к указаниям на недоступные объекты.

Таким образом, использование большого пальца для анафорического указания, когда точное местоположение предмета несущественно, объясняется, по-видимому, следующим: если тот метафорический перенос, который лежит в основе указания БП, не основывается ни на одном естественном прикосновении к объекту указания, то именно указание БП логично использовать для анафорической отсылки к некоторому объекту, точная идентификация которого или точное местоположение которого уже были установлены ранее, в том числе и с помощью жестов, в основе которых лежат стандартные, естественные способы прикосновений и фиксаций.

Согласно нашему материалу, однако, указание БП используется не только в случаях жестикуляционной анафоры, когда объект указания уже введен в предшествующем контексте.

В примере 3.4_2 говорящий просит собеседников идентифицировать некоторое лицо, **впервые** появившееся в его (говорящего) поле зрения:

3.4_2

БП{А это} что за мужчина?

Ю. Чулюкин, Б. Бедный. Девчата, 1961

В примере 3.4_3 объект указания и сопутствующее ему указание БП появляются в самом начале диалога (до этого момента говорящего просто не было в поле зрения слушающего и между собеседниками не происходило никакого общения):

3.4_3

указание БП на лицо, которое не находится в зоне видимости собеседников{Вон Сан Санычу} и ордер дали!

Ю. Чулюкин, Б. Бедный. Девчата, 1961

Пример 3.4_4 иллюстрирует ситуацию, когда указание БП используется для **точной**, а не приблизительной локализации объекта при ответе на соответствующий вопрос:

3.4_4

— Наверное, на шестом участке. — Ааа... А где это? — многократное указание БП{— Вон там, где комбайны} работают.

И. Лукинский, Г. Мдивани. Иван Бровкин на целине, 1958

Кроме того, при **первичном** введении в ситуацию объекта указания в совершенно идентичных конструкциях в одной и той же реплике используются указания БП и УП:

3.4_5

— Стоп. БП{Это} — певица к вам... — Какой кошмар... — УП{Эта молодая} — дедушкина внучка. Не перепутайте! — Есть!

А. Коренев и др. Вас вызывает Таймыр, 1970

Примеры можно множить, однако уже приведенные иллюстрации показывают, что указание БП достаточно часто используется в тех случаях, когда не может быть и речи о предупоманутости объекта указания в предшествующей зоне коммуникации. Следовательно, возникают сомнения, является ли предложенное А. Кендоном объяснение причин использования указания БП (а не УП) единственным возможным объяснением. Мы попробуем проанализировать еще два фактора, которые могут влиять на выбор указания БП вместо указания УП. Оба фактора связаны с анатомическим строением указующей руки.

Начнем с очевидного замечания: большой палец отличается от остальных четырех пальцев тем, что расположен под углом к ладони и тем самым противопоставлен остальным четырем пальцам, которые представляют собой естественное продолжение прямой, заданной линией руки (рис. 3_1).



Рис. 3_1. Расположение большого пальца под углом к ладони

При осуществлении указания БП четыре пальца обязательно сжимаются в кулак (в противном случае была бы потеряна возможность различить указание большим пальцем и указание открытой ладонью), при этом угол между большим пальцем и ладонью либо остается неизменным, либо увеличивается (рис. 3_2).



Рис. 3_2. Сжатие ладони в кулак при указании БП

Таким образом, при осуществлении указания БП можно выделить три основных физиологических компонента, на которых может зиждиться метафорический перенос, определяющий значение этого типа указания:

- 1) отсутствие касания, базового для данного типа указательного жеста,
- 2) противопоставление большого пальца остальным пальцам,
- 3) ортогональное расположение вектора, связанного с большим пальцем, и вектора, связанного с основным направлением руки (см. рис. 3_3).



Рис. 3_3. Ортогональное расположение большого пальца

Как мы уже упоминали выше, на первой физиологической особенности, по-видимому, основывается анафоричность указания БП, о которой пишет А. Кендон. Проследим, проявляются ли в использовании указания две другие особенности, и если проявляются, то как.

3.5. Противопоставление, отчуждение, активация

3.5.1. ПРОТИВОПОСТАВЛЕНИЕ

А. Кендон в работе [Kendon, Versante 2003: 125] писал о том, что, согласно его данным, указание БП может использоваться и в тех случаях, когда объект указания противопоставляется чему-либо или с чем-либо контрастирует. Наш материал подтверждает это.

Выше мы уже привели пример 3.4_4, в котором указание БП не может трактоваться как анафорическое, поскольку объект указания БП (*невица к вам*) и объект указания УП (*дедушкина внучка*) впервые вводятся в рассмотрение именно в этом высказывании. Заметим, что говорящий в этом акте коммуникации противопоставляет два этих объекта указания и предупреждает собеседника, чтобы тот их не перепутал. Таким образом, здесь два объекта указания противопоставляются друг другу и для поддержки их ситуационного противопоставления используется жестикуляционное противопоставление указания БП и УП (см. рис. 3_4).

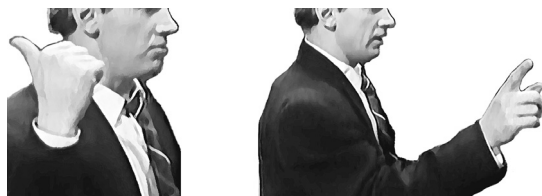


Рис. 3_4. Противопоставление указания БП и УП

Еще два аналогичных примера — 3.2_6 и 3.3_1, приведем их в слегка расширенном виде:

3.5_1

УП↗{Это вы} с того света. А я БП▼ в зоне перед говорящим{с этого} света!

Л. Квинихидзе, Н. Фомина. 31 июня, 1978

Здесь смысловое противопоставление «того» и «этого» света поддерживается жестикуляционным противопоставлением указания УП и БП.

3.5_2

{Нет}, ЛН,УП↗◀{туалет для мальчиков} ретракция УП{здесь}, ЛН,БП↗{а там}, этот, вип.

Н. Михалков и др. Двенадцать, 2007

Здесь указания УП и БП соответствуют двум контекстно противопоставленным видам помещений.

Еще один пример:

3.5_3

Спрашивается, сколько надо с вас получить за семьсот грамм ^{ЛН,БП}{этих}... ну и полтора килограмма ^{РН,УП}▶{этих}?

А. Птушко, В. Лифшиц. Сказка о потерянном времени, 1964

Здесь противопоставление разных сортов яблок поддерживается разными типами указательных жестов (УП и БП).

Если согласиться, что указание БП используется для поддержки смыслового противопоставления, то получают объяснение некоторые случаи использования указания БП, которые без привлечения идеи противопоставления кажутся совершенно немотивированными. Возьмем пример:

3.5_4

Папа, с твоими поучениями ты бы ^{БП}↗{выступал} у себя на рынке!

Э. Рязанов, Э. Брагинский. Берегись автомобиля!, 1966

Здесь указание БП, помимо выполнения анафорической функции (отсылка к месту работы собеседника, сведения о котором входят в общий фонд знаний говорящего и слушающего), отчетливо противопоставляет место **реального** «выступления с поучениями» (дом, семья) **желательному** (рынок, место работы). Заметим, что в этом примере для противопоставления используется только указание БП, т. е. даже его одиночного употребления, без жестикуляционного противопоставления указанию УП, достаточно для создания противительной жестикуляционной конструкции.

Аналогично устроен пример 3.5_5, но в нем жестикуляционное противопоставление поддерживается изменением направления взгляда:

3.5_5

перевод взгляда вверх, на дом{Ах доктор...} фиксация взгляда на **доме** (объект указания для **там**) и возвращение взгляда в зону коммуникации{Тогда там искать бесполезно}. шерпа-взгляд назад, за спину говорящего, на **нору**[пауза] ^{БП}↖, многократно, на **нору**, возвращение взгляда в зону коммуникации{А вот норой} следует серьезно заняться.

В. Чеботарев и др. Человек-амфибия, 1961

В примере 3.5_6 указание БП поддерживает сравнительную степень *дороже*: очевидно, что семантика сравнительной степени в обязательном порядке включает в себя противительный компонент:

3.5_6

Слава! Это СТРАШНО дорогие металлы, в десятки раз ^{РН,БП}▶{дороже} золота...

О. Фомин и др. День выборов, 2005

В примере 3.5_7 указание БП поддерживает слово *другой*, которое включает в свою семантику противительный компонент:

3.5_7

Если вы хотите летать, так БП \hookrightarrow многократно {летайте вон в другом доме}!

Ю. Мамин, В. Вардунас. Фонтан, 1988

Противительный характер указания БП используется также в случае автодейксиса, т. е. указания говорящего на самого себя. Как будет показано в § 5.4.4, автодейксис часто включается в жестикуляционную фразу, имеющую структуру 'обрати внимание' (жест, обращенный к слушающему и привлекающий его внимание) — автодейксис (употребляется в значении 'я говорю') — 'тебе' (жест, обращенный к слушающему), т. е. в жестикуляционную фразу с общим смыслом 'обрати внимание, я говорю тебе'. Очевидно, что эта жестикуляционная фраза может легко приобрести противительное звучание ('ты Х, а я Y', 'с твоей точки зрения Х, а с моей точки зрения Y', 'ты говоришь Х, а я говорю Y' и под.), особенно в тех случаях, когда я попадает в контрастные конструкции. И вот в таких ситуациях говорящий использует не стандартный автодейксис открытой ладонью, а автодейксис БП, ср. пример 3.5_8.

3.5_8

автодейксис БП {Вот и я хочу,} подхват {чтоб в МОЕЙ России} УП многократно на слушающего {была ТВОЯ железная дорога}.

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

Таким образом, в случае противительного автодейксиса, когда противопоставляются позиции 'я' и 'ты', для автодейксиса используется указание БП на говорящего и с его помощью осуществляется жестикуляционное противопоставление говорящего и слушающего.

3.5.2. Отчуждение

В § 2.5.3 мы показали, что на выбор между указанием ОЛ и указанием УП влияет осведомленность лица — объекта указания о том, что оно является объектом указания. Иначе говоря, если говорящий считает, что человек, на которого говорящий указывает, знает, что на него указывают, то говорящий, скорее, укажет на этого человека открытой ладонью. Напротив, если говорящий считает, что лицо — объект указания не знает, что на него показывают, то говорящий, скорее, покажет на это лицо указательным пальцем.

Поскольку, как мы уже писали выше, указание БП по референциальным и прагматическим характеристикам входит в один класс с указанием УП, мы можем

ожидать, что и по этому, социологическому, параметру данные по обоим типам указательных жестов совпадут. Однако табл. 3_8 не отвечает нашим ожиданиям.

Таблица 3_8

Осведомленность лица — объекта указания Конфигурация ладони	Видит, что на него показывают	Не видит, что на него показывают
БП	20	27
ОЛ	90	53
УП	38	74
$\chi^2=22,1$, $p=1,6-05$; распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, указания БП и УП по данному критерию ведут себя по-разному: если объект указания видит, что на него показывают, говорящий выбирает указание ОЛ, если не видит, — то указание УП; для указания БП данный параметр незначим.

Напомним, что в § 2.5.3 мы проанализировали связь указаний УП и ОЛ с одушевленностью объекта указания. Было показано, что последняя никак не влияет на выбор конфигурации ладони. Если же мы введем в рассмотрение указание БП, то картина будет выглядеть так, как показано в табл. 3_9.

Таблица 3_9

Объект указания Тип указания	Неодушевленный	Одушевленный
БП	50	47
ОЛ	268	143
УП	261	113
$\chi^2=11,43$, $p=.003$; распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, объективная характеристика объекта указания, его одушевленность или неодушевленность, по-прежнему никак не влияет на выбор между указанием ОЛ и указанием УП. Однако для указания БП отчетливо заметно тяготение к указанию на одушевленный объект и отталкивание от указания на неодушевленный: фактор одушевленности объекта указания **влияет** на выбор говорящим указания БП, а именно, в случае, если объект указания является лицом, говорящий **с частотой выше средней** указывает на него с помощью большого пальца.

Итак, указание БП не реагирует на субъективный социологический фактор (знает ли одушевленный объект указания, что он является объектом указания) и, напротив, реагирует на объективный фактор — одушевленность объекта указания.

С точки зрения структуры коммуникативного акта разница между неодушевленным и одушевленным объектом заключается в том, что первый априори не может быть ни говорящим, ни слушающим, а следовательно, не может быть участником акта коммуникации. Напротив, одушевленное лицо может как участвовать в акте коммуникации, так и находиться вне его. Можно предположить, что выбор указания БП (а не УП или ОЛ) может быть связан именно с этим фактором.

Если структура указательного жеста влияет на трактовку объекта как включенного или не включенного в акт коммуникации, то логично предположить, что такой указательный жест будет чаще обращаться к одушевленному объекту, поскольку включенность одушевленного объекта в акт коммуникации есть величина переменная и может, помимо прочих средств, задаваться структурой указательного жеста. Поскольку, как мы уже отмечали выше, вектор, задаваемый большим пальцем, ортогонален вектору, задаваемому линией руки, логично предположить, что указание БП на одушевленное лицо выводит последнее из коммуникативного пространства диалога (или полилога). В нашей выборке есть несколько примеров, где использование указания БП может быть объяснено именно таким образом.

Так, в примере 3.5_9 в полилоге участвует три человека (1, 2, 3).

3.5_9

[1]: Так а о чем речь, Федор Иванович! С удовольствием прокачусь с вами до райцентра. Только обратно-то я не вернусь.

[2]: Так обратно-то меня кто-нибудь довезет... То есть как это не вернусь? поворачивается спиной к участнику [1], показывает на него БП [*обращается к участнику 3*]

А он что, уходит он нас?

М. Жаров и др. Анискин и Фантомас, 1973

Как видим, перед использованием указания БП, направленного на участника [1], участник [2] прерывает свой контакт с участником [1], переводит последнего из статуса адресата в статус предмета речи (*ты* → *он*), активизирует в качестве адресата участника [3], обращаясь к нему с вопросом, и тем самым переструктурирует ролевую структуру акта коммуникации так, как показано на рис. 3_5:

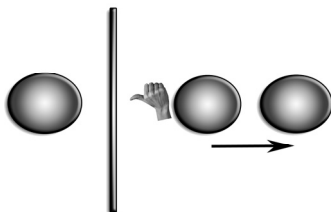


Рис. 3_5. Переформатирование ролевой структуры

В результате такого перестроения, осуществляемого в том числе и указательным жестом БП, обращенным на бывшего собеседника, производится отчуждение участника [1] от протекающего диалога — последний фактически выводится за пределы диалога.

Аналогичная схема применена в примерах 3.5_10—3.5_13:

3.5_10

[1]: *[отдает честь]* Ефрейтор Калмыкова прибыла для дальнейшего прохождения службы.

[2]: Молодец, ефрейтор. *[отворачивается от участника [1], обращается к участнику [3]]* {Красноармеец Огурцов!} БП на участника [1]{Вот, учитеесь!}

М. Жаров и др. Беспокойное хозяйство, 1946

3.5_11

[1] *[обращается к участнику [2]]* Боря, слушайте. А если нам объединить бренды? А?

[2]: *[участник [2], глядя на участника [1], обращается с вопросом к участнику [3]]* БП на участника [1]{Я прошу прощения?}

О. Фомин и др. День выборов, 2005

3.5_12

[2]: *[обращается к участнику [3]]* ОЛ на участника [1]{Знакомьтесь, это наш новый архитектор}. *[обращается к участнику [1]]* ОЛ на участника [3]{Профессор Леонид Сергеевич Федоров.} *[поворачивается от участника [1] к участнику [3]]* Леонид Сергеевич, БП на участника [1]{это он нам новую лабораторию строит}.

М. Вернер и др. Девушка спешит на свидание, 1936

3.5_13

[2]: *[обращается к участнику [3]]* Вы меня извините, профессор, но... Я не хочу сказать ничего дурного, но БП на участника [1]{вот этот гнус} почему-то вас выбрал своим любимчиком.

А. Тарковский и др. Сталкер, 1979

Немного трансформирована описанная мизансцена в примере 3.5_14, где участники расположены друг относительно друга так, как показано на рис. 3_6.

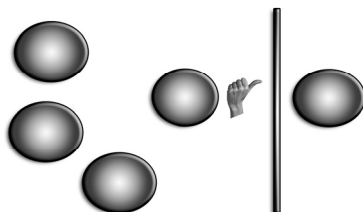


Рис. 3_6. Перестроение ролевой структуры с групповым собеседником

Здесь участник 1 обращается к «групповому» участнику 3 и с помощью указания БП выводит за пределы полилога, отчуждает от акта коммуникации участника 2.

3.5_14

[1]: *[обращается к участникам [3]]* Часы не мои. Я их купил в ресторане, у пьяного. За десятку купил. У меня свидетель есть — швейцар дядя Миша. Ну чего вы на меня устались, как на Папу римского? Вы вон БП на участника [2]{на него} посмотрите!

В. Родченко, Э. Дубровский. Два долгих гудка в тумане, 1980

И наконец, еще одна схема связана с расположением объекта указания БП за спиной у говорящего (рис. 3_7, примеры 3.5_15—17).

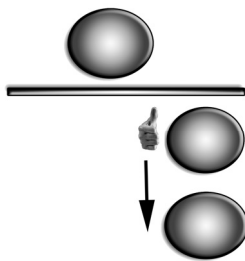


Рис. 3_7. Переформатирование ролевой структуры при расположении собеседника позади говорящего

3.5_15

[1]: *[обращается к участнику [2]],* БП на участника [3]{Эт Тося}.

В. Меньшов, В. Черных. Москва слезам не верит, 1979

3.5_16

[1]: *[обращается к участнику [2]],* БП на участника [3]{А там кто такой?}

Н. Михалков, А. Адабашьян. Неоконченная пьеса для механического пианино, 1977

3.5_17

[1]: *[обращается к участнику [2]]* Прошу прощения... БП на участников [3]{Тут товарищи} в количестве четырех душ, явились...

В. Меньшов, С. Лунгин. Розыгрыш, 1976

Итак, мы считаем, что одним из значений указания БП является переформатирование ролевой структуры коммуникативного акта, связанное с отчуждением одного из участников от протекающего в данный момент акта коммуникации и с фактическим понижением ранга «отчуждаемого» участника: высокий ранг **собеседника** с помощью указания БП понижается до ранга

предмета речи. Тем самым собеседник приравнивается по статусу к неодушевленному предмету.

В качестве естественной границы, отделяющей акт коммуникации от остального мира, может рассматриваться спина говорящего: прототипический акт коммуникации построен так, что говорящий и слушающий не только слышат, но и **видят** друг друга, кроме того, в их общий минимально необходимый фонд знаний входит та часть окружающей действительности, которую они видят **оба**. Следовательно, в прототипическую коммуникативную область не входит «слепая зона», которая недоступна зрению говорящего, — а такая зона обычно расположена у говорящего за спиной. Этими обстоятельствами, по-видимому, объясняется тот факт, что чаще всего указание БП направлено за спину говорящего. На втором месте по частоте — указания БП в правую или левую зону по отношению к основному направлению речи и взгляда говорящего, а направления указания БП вперед, вверх и вниз используются достаточно редко.

По-видимому, с переформатированием акта коммуникации с помощью указания БП связан и тот факт, что, как показано в табл. 3_10, при противопоставлении грамматических времен (настоящее, включая перфектные значения прошедшего времени, vs. прошедшее время), указание БП тяготеет к прошедшему времени, в то время как для указаний УП и ОЛ противопоставление настоящего — прошедшего времени неактуально⁵.

Таблица 3_10

Грамматическое время Конфигурация ладони	Настоящее	Прошедшее
БП	41	16
ОЛ	370	46
УП	307	37
$\chi^2=14,7$, $p=6,6-04$; распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, для указания БП таблица показывает отчетливое предпочтение прошедшего времени. Русская культура относится к числу культур, в которых время связано с развитием, а развитие, в свою очередь, — с движением вперед

⁵ При подсчете учитывались только утверждения, императивы и вопросы во внимание не принимались. Как мы покажем в Главе 6, за спиной у говорящего также располагаются неактуальные в данный момент события (актуальные события расположены перед говорящим, а также в точке расположения самого говорящего). Таким образом, указание БП на отчужденные от акта коммуникации объекты естественным образом согласуется с неактуальной зоной за спиной говорящего.

(подробнее см. [Calbris 2008a]). Следовательно, прошлое в русской культуре, как и во многих других культурах, остается позади. Настоящее время соотносится с моментом речи и, соответственно, с актом коммуникации (см. об этом подробнее в Главе 8). Таким образом, прошлое в акте коммуникации чаще всего находится в слепой зоне за спиной говорящего, т. е. в той зоне, к которой наиболее естественным образом апеллирует указание БП.

3.5.3. АКТИВАЦИЯ ОБЪЕКТА УКАЗАНИЯ

Выше мы приводили примеры, из которых следует, что указание БП достаточно активно используется вовсе не в качестве анафорического, а, напротив, в качестве активирующего указания, которое вводит в зону внимания слушающего некоторый объект, уже находящийся в зоне внимания говорящего. Таким образом, указание БП ведет себя как энантиосемичное указание, способное выражать противоположные значения — анафоричность и активацию (и эта энантиосемичность разрешается только конкретной конситуацией указания). Заметим, что, как следует из табл. 2_26 на с. 103, для классических указаний УП и ОЛ активация объекта не характерна. Напротив, табл. 3_11 показывает, что указание БП прекрасно справляется с функцией активации, по сравнению с указаниями УП и ОЛ.

Таблица 3_11

Тип контекстов Конфигурация ладони	Активирующие контексты	Анафорические контексты
<i>БП</i>	72	23
<i>УП</i>	184	197
<i>ОЛ</i>	202	207
$\chi^2=55$, $p=4,28-06$; распределения достоверны, параметры связаны		

Представляется, что такое свойство указания БП вытекает из функции переструктурирования коммуникационного пространства и отчуждения объекта указания от ситуации коммуникации, которая была описана в предшествующем разделе: объект указания в случае указания БП в результате операции отчуждения располагается вне зоны коммуникации (а часто — и вне зоны видимости). Для указания на такой объект говорящему может оказаться неважной точная локализация данного объекта в пространстве: с точки зрения говорящего, слушающему достаточно знать, что данный объект в принципе существует, неважно, где. Понятно, что такая ситуация, когда говорящему важно донести до слушающего факт существования некоторого объекта, а не его точ-

ную локализацию в пространстве, идеальна для активирующих контекстов, весь смысл которых заключается в том, чтобы сообщить слушающему о наличии и существовании некоторого объекта или ситуации. В этом отношении указание БП имеет большое сходство с указанием головой в невидимую зону, о чем подробнее см. в § 4.4.2.

Таким образом, следует констатировать, что функция активации объекта указания в случае классических указательных жестов УП и ОЛ и в случае указания БП имеет разную этимологию. Напомним, что в системе классических указательных жестов активация объекта осуществляется с помощью напряжения руки (прямая рука vs. полусогнутая) и с помощью жесткости пальцевой связки (жесткая vs. нежесткая, см. § 2.5.4): оба этих дейктических действия основаны на прагматическом этимоне 'сигнал', т. е. говорящий, напрягая руку, дает слушающему знать, что указание, которое в данный момент осуществляет говорящий, производится говорящим в интересах слушающего и слушающий должен обратить внимание на объект указания.

В случае же указания БП говорящий указывает только на факт существования объекта, не уточняя его локализацию, и тем самым вводит объект указания в зону внимания слушающего.

3.6. Гендерные особенности указания БП

Упомянутое выше понижение статуса собеседника до статуса предмета речи, неодушевленного объекта, которое сопровождает указание БП, может привести к трактовке указания БП как «грубого». Аналогичным образом, указание на одного из собеседников с помощью местоимения третьего лица — по крайней мере, в русской культуре — считается проявлением невоспитанности.

Однако если некоторое лингвистическое явление оценивается как грубое или сниженное, мы можем ожидать, что оно будет в меньшей степени характерно для говорящих женского, чем для говорящих мужского пола. Например, в работе [Гришина 2009в] мы показали, что социально и стилистически сниженная указательная частица *во* в меньшей степени характерна для речи женщин — по сравнению с нейтральными *о* и *вот*: здесь действует механизм «положительного» шовинизма, не рекомендуемый женщинам употребление социально или стилистически сниженных единиц и конструкций. Предположительно, этот же механизм должен действовать и в отношении жестов. Данные по указательным жестам приведены в табл. 3_12.

Как видим, выбор стилистически нейтральных указаний УП и ОЛ не зависит от пола говорящего. Напротив, указание БП характерно для говорящих мужского пола и не характерно для говорящих женского пола.

Таблица 3_12

Пол говорящего Конфигурация ладони	Женский	Мужской
БП	9	97
ОЛ	134	456
УП	127	456
$\chi^2=11,2$, $p=.0036$; распределения достоверны, параметры связаны		

Таким образом, можно предположить, что указание БП понижает ранг собеседника до уровня предмета речи и, следовательно, может расцениваться как грубое указание, в результате чего использование этого указания может быть ограничено с гендерной точки зрения, т. е. быть не рекомендованным женщинам⁶.

3.7. Заключение

Итак, анализ материала показывает следующее. Указание БП по прагматическим и референциальным (а также — частично — по социологическим характеристикам) является разновидностью указания пальцем и в этом смысле — вместе с указанием УП — противопоставлено в русской системе ручных указательных жестов указанию ОЛ.

При этом указание БП имеет, по сравнению с указанием УП, ряд специфических свойств:

1. Все свойства, характерные в русской жестикуляции для указаний УП и БП, проявляются в указании БП существенно слабее, чем в указании УП, что связано, вероятно, с тем, что за указанием БП не стоит ни одного этимона, связанного с естественным способом прикоснуться к предмету: в качестве базового этимона для БП используется лишь геометрическое строение указующей руки. Иными словами, в БП мы не наблюдаем кумулятивного эффекта от согласованного использования геометрических и прагматических этимонов, что характерно для указаний УП и ОЛ.

⁶ Впрочем, теоретически возможно, что описанное выше гендерное ограничение связано не только с «грубостью» указания БП, но диктуется также той формой руки, которую она принимает при указании БП. Как известно, в ряде культур жест *большой палец вверх* имеет сексуальный смысл. Мы не исключаем, что указание большим пальцем сохраняет связь с этой конфигурацией и, соответственно, считается неприличным для женщин. К сожалению, в нашей выборке недостаточно материала, чтобы делать какие бы то ни было заявления, подтвержденные соответствующей статистикой, однако заметим, что все 6 случаев использования жеста *большой палец вверх* в значении 'похвала', зафиксированные на нашем материале, осуществляются мужчинами.

2. Указание БП осуществляется в отношении объекта, точная локализация или точная идентификация которого не важны; обычно это связано с тем, что объект указания уже был идентифицирован ранее или входит в актуализированный общий фонд знаний говорящего и слушающего; в связи с этим указание БП часто осуществляет **анафорическую** функцию, и его значение раскрывается предшествующим указанием УП или ОЛ.

2.1. Одним из следствий анафорической функции указания БП является тот факт, что оно чаще сопровождается коммуникативно-ориентированным взглядом (= взглядом на собеседника), в то время как указание УП чаще сопровождается объектно-ориентированным взглядом (шерпа-взгляд и др.).

3. Указание БП используется в конструкциях **противопоставления** или сопровождает лексические или морфологические единицы или характеристики, которые предполагают противопоставление (например, сравнительную степень или местоимение *другой*).

4. Указание БП **отчуждает** участника диалога от акта коммуникации и понижает его ранг, переводя его из статуса собеседника в статус предмета речи; иными словами, указание БП переформатирует ролевую структуру диалога. Тем самым, указание БП входит в группу русских жестов, передающих идею **дистанцирования**: говорящий, отчуждая собеседника от диалога и выводя его за пределы акта коммуникации, одновременно и сам дистанцируется, отстраняется от собеседника.

4.1. Следствием данного семантического свойства указания БП является его преимущественная направленность за спину говорящего.

4.2. Преимущественная ориентация указания БП за спину говорящего и его способность отчуждать объект указания от данного акта коммуникации приводят к тому, что указание БП тяготеет к утверждениям, сделанным в прошедшем, а не в настоящем времени; для указаний УП и ОЛ противопоставление грамматических времен несущественно.

4.3. Кроме того, указание БП тяготеет к указанию на лица (одушевленные объекты), поскольку именно в отношении последних можно осуществить операцию отчуждения от акта коммуникации (неодушевленные предметы априори не являются его участниками).

4.4. Поскольку указание БП может быть использовано как средство отчуждения собеседника от акта коммуникации и, следовательно, его опредмечивания, обезличивания, этот жест может расцениваться как грубый и, как таковой, используется преимущественно мужчинами.

5. Тот факт, что указание БП отчуждает объект указания от акта коммуникации, приводит к использованию указания БП в тех случаях, когда говоря-

щий не локализует объект указания в пространстве, а сообщает слушающему всего лишь **о существовании** этого объекта. Как следствие, указание БП используется не только в ситуации анафоры, но и в ситуации **активации** некоторого объекта, т. е. в случае, если говорящий вводит некоторый объект в поле внимания слушающего. В этом отношении функционирование указания БП сходно с функционированием указания подбородком, однако если подбородок активирует объекты, находящиеся в зоне видимости говорящего, то указание БП активирует невидимые или отчужденные объекты (подробнее об этом см. в §§ 4.3.2.4, 4.4.2).

4. Головные указательные жесты

Условные обозначения:

●ПГ — поворот головы

◆ГВ — голова вперед

♂БК — боковой кивок

↗Подб — указание подбородком

УП — указание указательным пальцем

ОЛ — указание открытой ладонью

БП — указание большим пальцем

4.1. Введение

Данная глава посвящена исследованию головных указательных жестов, характерных для русской жестикуляционной системы.

Тот факт, что в европейской, в том числе в русской, культуре жестикуляционные указания осуществляются не только рукой (руками), но и головой, хорошо известен — как из нашего повседневного опыта, так и из научной литературы (психологической, нейролингвистической, психолингвистической), но при этом наблюдается значительная асимметрия в степени исследованности ручных и головных указательных жестов. Если указания рукой были проанализированы в ряде работ достаточно систематически (прежде всего следует упомянуть уже неоднократно цитированные работы [Kendon, Versante 2003; Kendon 2004; Wilkins 2003], для русского языка [Крейдлин 2007; 2008]), то указания головой до сих пор рассматриваются в литературе лишь эпизодически и лишь как **подмножество** всех движений головы, сопровождающих устное высказывание, а не как самостоятельная система (с содержательной стороны здесь следует прежде всего упомянуть работы [McClave 2000] и [Calbris 2008b]).

Ж. Кальбрис в упомянутой работе высказывается по этому поводу достаточно определенно: по ее мнению, за исключением жестов согласия (кивок) и отрицания (качение головой из стороны в сторону), остальные жесты головы исследователями игнорируются. С нашей точки зрения, это слишком решительное заявление. Существуют замечательные работы, которые анализируют движения головы, не выражающие ни согласие, ни отрицание (и при этом не являющиеся дейктическими). Так, большое число исследований посвящено исследованию движений головы как выражения обратной связи между гово-

рящим и слушающим (feedbacks или backchannel movements); как маркеров синтаксических границ внутри высказывания; как способов обозначения границ реплики (turn-taking); как ритмических средств организации речи и мн. др.¹ Некоторые из этих многочисленных функций движений головы, очевидно, восходят к базовым движениям головы, обозначающим подтверждение/отрицание, и являются их, так сказать, грамматикализованными вариантами²; другие же не связаны напрямую с семой подтверждения/отрицания. Дейктические жесты головы, очевидно, относятся ко второй группе (их связь с идеей подтверждения/отрицания весьма сомнительна), однако они, как считает Ж. Кальбрис, на данный момент находятся вне мейнстрима в изучении жестикуляции. В этой главе мы попытаемся восполнить этот пробел на русском материале.

Из Мультимедийного русского корпуса были отобраны 439 случаев дейктических движений головы. Большую часть составляют контексты, в которых головной указательный жест синхронизирован с лексическими дейксисами (*вон, вот, здесь, там, тот, тут, это, этот*), однако в рассмотрение включены также контексты, в которых головным указательным жестам соответствуют другие лексические дейксисы (например, *туда, отсюда* и др.), а в 58 случаях — вообще не соответствует никакой лексический дейксис, т. е. в этих контекстах жестикуляционный дейксис является лексически свободным (ср., однако, сноску 6 на с. 144).

Отобранные примеры были проанализированы по некоторому набору референциальных, прагматических и социологических параметров, уже апробированных нами при анализе ручных указательных жестов в предшествующих главах. Мы исходили из предположения, что значения указанных лексических дейксисов в целом известны. Соответственно, если мы наблюдаем тяготение того или иного жестикуляционного дейксиса к некоторому лексическому дейксису, мы можем предположить, что лексический и жестикуляционный дейксис передают одно и то же значение (в широком смысле этого слова). Таким образом, привязка жестикуляционного дейксиса к лексическому позволяет нам толковать значение жестикуляционного дейксиса.

¹ См., среди прочего, следующие работы (и библиографию при них): [Kendon 1972; Argyle, Cook 1976; Argyle 1969; Birdwhistell 1970; Yngve 1970; Duncan 1972; Dittmann 1972; Goodwin 1980; Goodwin 1981; Calbris 1983; Hadar et al. 1983; 1985; Maynard 1987; Goodwin, Goodwin 1987; Schegloff 1987; Heritage 1989; Bernieri, Rosenthal 1991; Ywano et al. 1996; Kendon 2002; Cerrato 2005; Heylen 2005; 2006; Adolphs, Carter 2007; Ishi et al. 2008; Lee et al. 2009; Poggi et al. 2010; Paggio, Navaretta 2011; 2012; Boholm, Allwood 2010; Battersby, Healey 2010; Ohashi 2010; Whitehead 2011].

² Тот факт, что взгляд, как и движения головы, могут грамматикализироваться и превращаться из полнозначного жеста в служебный, см. в разд. 13.3. О том, что движения головы могут быть дубликатами движения взгляда и наоборот, см. в работе [Duncan 1972].

Далее в данной главе, после исчисления и описания русских указаний головой и их значений, мы предполагаем кратко обрисовать соотношение ручных и головных указательных жестов в русской дейктической системе, а также сделать несколько замечаний о сочетаемостных закономерностях жестикуляционных дейксистов разных уровней (ручных и головных).

4.2. Инвентарь русских головных указательных жестов

4.2.1. Зоны осуществления жеста

Головные указательные жесты отличаются от ручных указательных жестов по крайней мере в двух отношениях.

Во-первых, зона осуществления ручных указательных жестов **физически** ничем не ограничена, т. е. не существует физиологических ограничений для ориентации указующей руки в пространстве. В стандартном случае рука направлена к объекту указания. В случае, если указание является когнитивным (объектно-свободным), т. е. направлено на объект, который по той или иной причине не зафиксирован в пространстве, направление указания подчиняется некоторым смысловым, но, опять-таки, не физиологическим ограничениям. Напротив, указания головой физиологически ограничены, что связано а) с малой подвижностью головы относительно корпуса и б) со слабой физиологической дифференцированностью головы по сравнению с рукой: рука располагает в качестве органов указания ладонью, указательным пальцем (изредка также средним пальцем, мизинцем, сочетанием указательного и среднего пальцев), большим пальцем; голова же не имеет такого разнообразия в выборе органа указания.

Во-вторых, в основе указаний головой не лежит ни одного естественного способа прикоснуться к предмету. Как мы уже писали в Главе 2, указания открытой ладонью и указательным пальцем восходят к тому или иному типу касаний (*постукивать* или *скрести пальцем*, *демонстрировать предмет в открытой ладони*, *положить руку на предмет* и нек. др.). В отличие от этих двух указательных жестов, указание большим пальцем, например, не имеет соответствия в классе касаний, т. е. нет никакого естественного способа прикоснуться к объекту указания большим пальцем. Это приводит к ряду смысловых следствий, которые отличают указание большим пальцем от указания указательным пальцем/открытой ладонью. В частности, указание большим пальцем используется говорящим, когда конкретная локализация объекта указания в пространстве для говорящего не важна (см. [Kendon 2004: 218—222]; более подробно об этом — ниже, в § 4.4.2). Можно ожидать аналогичных смысловых следствий и для головных дейксистов.

Анализ нашего материала показал, что оба названных отличия головных указательных жестов от ручных (физиологическая ограниченность и отсутствие соответствия среди естественных касаний) влияют на семантику головных указательных жестов.

В связи с физиологическими ограничениями для систематизации головных указательных жестов, как выяснилось, важно различать зоны их осуществления (этот параметр оказался практически не значимым для ручных указательных жестов — только для указания большим пальцем отмечено тяготение к указанию за спину говорящему). Мы различаем три основные зоны:

- 1) зона видимости (объект зрительно доступен говорящему);
- 2) невидимая зона (объект зрительно недоступен говорящему);
- 3) зона коммуникации (пространство между говорящим и слушающим (в случае их стандартного расположения друг напротив друга); объект зрительно доступен и говорящему, и слушающему); зона коммуникации является частью зоны видимости.

Таким образом, прототипическое расположение зон при акте указания головой таково (см. рис. 4_1).

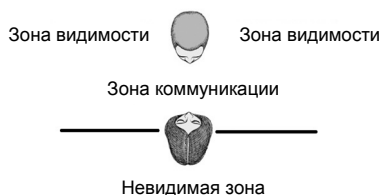


Рис. 4_1. Прототипическое расположение зон при акте указания

4.2.2. Типы головных движений

Для функционирования головных жестов оказалось важным различение видов движений головы относительно оси, совпадающей с вертикальной осью тела говорящего. Здесь мы различаем три вида движений: *вращение*, *смещение* и *отклонение*.

4.2.2.1. Вращение, поворот головы

При **вращении** голова поворачивается относительно вертикальной оси, проходящей через тело и голову говорящего, на угол, максимально приближенный к 90° (см. рис. 4_2).

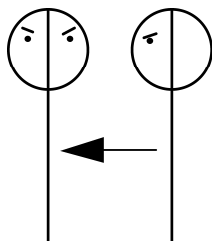


Рис. 4_2. Вращение

Когда указательный жест осуществляется вращением головы, в структуре головы специально не отмечается никакая точка (зона) и органом указания является профиль говорящего целиком. Такой тип указания, не подразумевающий вычленения в структуре головы какой бы то ни было специальной дейктической зоны, мы будем называть **диффузным**. Аналогом диффузного головного указания в системе ручных указательных жестов является указание открытой ладонью, в котором также не вычленяется для указания какой-то единственный палец, а указующим органом является ладонь и все пальцы одновременно. На рис. 4_3 можно видеть пример диффузного указательного жеста, в основе которого лежит вращение: жест **поворот головы** $\odot_{\text{ПГ}}$ осуществляется вращением головы вокруг вертикальной оси, при этом профиль говорящего максимально приближается к плоскости, которая задается плечом.

Рис. 4_3. Поворот головы $\odot_{\text{ПГ}}$

Формально осуществляясь в зоне видимости (ввиду физиологических ограничений на вращение головы), жест $\odot_{\text{ПГ}}$ реально отсылает к невидимой зоне, расположенной за спиной говорящего. Эта отсылка происходит именно благодаря максимальному приближению профиля говорящего к плоскости, отделяющей зону видимости от невидимой зоны и проходящей через плоскость тела говорящего.

4.2.2.2. Смещение, голова вперед

При **смещении** голова как целое смещается относительно оси, которая проходит через тело говорящего (см. рис. 4_4).

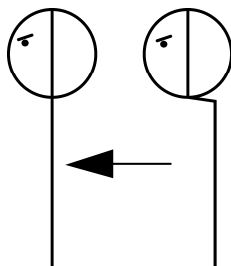


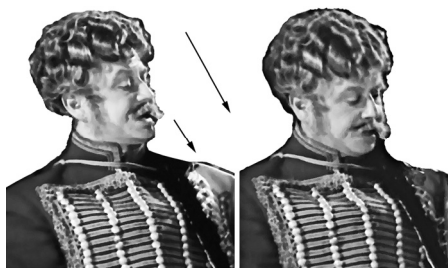
Рис. 4_4. Смещение

Это дейктическое движение головы также является диффузным, поскольку в ходе его осуществления не происходит вычленения какой-то специальной указующей зоны, а указательный жест производится лицом говорящего как нерасчлененным целым: далее такой диффузный указательный жест, основанный на смещении, мы будем называть жестом **голова вперед**^{ГВ}. Жест ♦ГВ осуществляется в зоне видимости говорящего, включая зону коммуникации (см. рис. 4_5).

Рис. 4_5. Голова вперед^{ГВ} (в зоне видимости)

При этом следует отметить, что когда жест ♦ГВ производится внутри зоны коммуникации, то он не может осуществляться в направлении вверх (по физиологическим причинам; если объект указания находится вверху, то в этом случае указание головой вперед вынужденным образом принимает вид указания подбородком, см. ниже). Кроме того, жест ♦ГВ в зоне коммуникации не может быть направлен на собеседника, поскольку в этом случае он трансформируется из указательного жеста в регулирующий (побудительный) жест или в жест, подчеркивающий эмфазу (см. об этом примечание на с. 161), т. е. жест превращается из указательного в прагматический. Вследствие изложенного, жест ♦ГВ, осуществляемый в зоне коммуникации, обычно направлен вниз³ (см. рис. 4_6).

³ Этот жест может быть направлен и параллельно плоскости земли (т. е. более или менее горизонтально, как на рис. 4_5), но для этого адресат высказывания должен

Рис. 4_6. Голова вперед ^{ГВ} (внутри зоны коммуникации)

Кроме того, следует специально подчеркнуть, что в случае осуществления жеста ^{ГВ} внутри зоны коммуникации объект указания вынужденно является неодушевленным: поскольку данный жест по понятным причинам не направлен на говорящего и по изложенной в предыдущем абзаце причине не направлен на слушающего, то он в обязательном порядке показывает на объект, не являющийся ни говорящим, ни слушающим, но при этом находящийся внутри зоны коммуникации. Такой объект может быть только неодушевленным⁴.

4.2.2.3. Отклонение, боковой кивок, указание подбородком

При **отклонении** сфера головы движется относительно центра этой сферы (см. рис. 4_7).

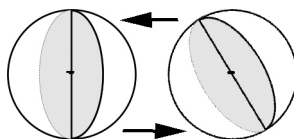


Рис. 4_7. Отклонение

В случае отклонения у головы отмечаются два полюса, две специальные дейктические зоны — темя или подбородок, — перемещение которых задает некоторую дистанцию между основной вертикальной осью тела и конечной точкой указания. Указательные движения головы, возникающие в результате отклонения, мы будем называть **полярными** и противопоставлять их описанным выше диффузным указаниям.

В случае, если полюсом при отклонении является темя, мы имеем дело с указательным жестом **боковой кивок**^{БК} (или **наклон головы**),

быть либо множественным, либо располагаться на таком расстоянии от говорящего, которое бы позволило не воспринимать такое движение как регулирующее.

⁴ Или одушевленным, но трактуемым как предмет речи, а не как участник коммуникации, а соответственно, неодушевленным с коммуникативной точки зрения.

см. рис. 4_8. Этот жест осуществляется наклоном головы к плечу в плоскости, которая задается плечом.



Рис. 4_8. Боковой кивок ЖБК (наклон головы)

Однако если объект находится за спиной говорящего, то темя говорящего в ударной фазе жеста может немного отклоняться за спину, точнее, за плечо. Данный жест не может физиологически осуществляться в зоне видимости — он осуществляется либо на границе двух зон (в плоскости, которую задает плечо говорящего), либо в самом начале невидимой зоны (при отклонении темени за плечо). В этом отношении жесты ЖПГ и ЖБК сходны друг с другом, и далее мы считаем, что оба эти жеста осуществляются в невидимой зоне.

Полярный жест, основанный на отклонении, полюсом которого является **подбородок**, физиологически может осуществляться только в зоне видимости (см. рис. 4_9).



Рис. 4_9. Указание подбородком ЖПодб

Указание подбородком ЖПодб в зоне коммуникации трансформируется в регулирующий прагматический жест (точно так же, как и указание ЖГВ), поэтому не может рассматриваться как дейктическое жестикуляционное средство. Кроме того, существует физиологическое ограничение на указание подбородком вниз. Таким образом, указание подбородком ЖПодб осуществляется в зоне видимости (за исключением зоны коммуникации); кроме того, возможно указание подбородком вверх (в том числе и над зоной коммуникации).

Сказанное выше можно подытожить в табл. 4_1.

Таблица 4_1

Тип движения	Вращение	Смещение	Отклонение
Зона осуществления	диффузное	диффузное	полярное
Зона видимости	—	голова вперед ^{ГВ}	указание подбородком ^{Подб}
Зона коммуникации			—
Невидимая зона	поворот головы ^{ПГ}	—	боковой кивок ^{БК}

В более общем виде, различая только зону видимости и невидимую зону, можно сказать, что головные указательные жесты симметрично распределены между этими двумя зонами: в каждой из зон мы имеем одно диффузное и одно полярное указание (табл. 4_2):

Таблица 4_2

Тип указания	Диффузное	Полярное
Зона осуществления		
Зона видимости	голова вперед ^{ГВ}	указание подбородком ^{Подб}
Невидимая зона	поворот головы ^{ПГ}	наклон головы (боковой кивок) ^{БК}

Таков инвентарь головных указательных жестов, обнаруженных нами на русском материале. Подчеркнем, что если жесты *голова вперед*^{ГВ}, *поворот головы*^{ПГ} и *боковой кивок*^{БК} рассматривались, хотя и кратко, в качестве дейктических жестов в работах [McClave 2000] и [Calbris 2008b], то об *указании подбородком*^{Подб} нам не удалось найти никаких упоминаний — ни как о дейктическом, ни как о регулирующем жесте. Это немного неожиданно, поскольку, по нашим данным, ^{Подб} — самое частое дейктическое движение головы (см. табл. 4_3).

Таблица 4_3

Название жеста	Абсолютная частота	Относительная частота
<i>голова вперед</i>	24	5%
<i>боковой кивок</i>	75	17%
<i>поворот головы</i>	56	13%
<i>указание подбородком</i>	284	64%

В заключение раздела следует прояснить еще один важный момент. Напомним, что на рис. 4_1 мы отобразили структуру пространства, существенную

для головного акта указания. Может сложиться впечатление, что в акте указания головой жесты *наклон* и *поворот головы* могут быть обращены только на объекты, расположенные сбоку или позади говорящего, а жесты *голова вперед* и *указание подбородком* — только на объекты, расположенные перед говорящим или сбоку от него. Следовательно, на первый взгляд кажется, что в одном и том же акте коммуникации говорящий не может при указании **на один и тот же объект** использовать все четыре возможности. Так, на рис. 4_10 изображена ситуация, в которой на объект А говорящий может указать только жестами *голова вперед* и *указание подбородком*, а на объект Б — только с помощью *наклона* или *поворота головы*.

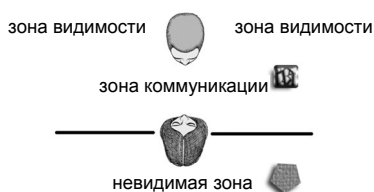


Рис. 4_10. Размещение объектов указания в разных зонах

Реальная ситуация несколько сложнее. Говорящий может развести между собой зону коммуникации и зону видимости. Для этого, при стабильном положении слушающего, говорящий поворачивается в сторону объекта указания, перемещая, соответственно, вместе с собой и зону видимости (зона коммуникации при этом остается на прежнем месте, см. рис. 4_11).

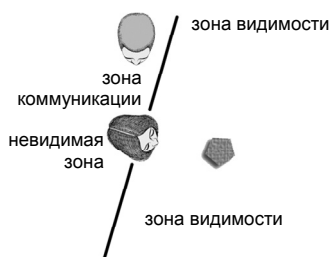


Рис. 4_11. Ввод объекта в зону видимости

Понятно, что при возможности такой трансформации на один и тот же объект Б можно указать с помощью всех четырех жестов: при использовании жестов *наклон* и *поворот головы* коммуникативная ситуация сохраняет свой прототипический вид, а при указании *голова вперед* или *подбородок* происходит трансформация прототипической ситуации и расподобление зон коммуникации и видимости. Принцип, однако, остается неизменным: для того чтобы го-

ворящий мог указать на первоначально не видимый ему объект с помощью смещения головы вперед или с помощью подбородка, он должен ввести объект в зону видимости. И наоборот, чтобы указать на первоначально видимый объект с помощью наклона или поворота головы, говорящий должен вывести их из зоны видимости (рис. 4_12).

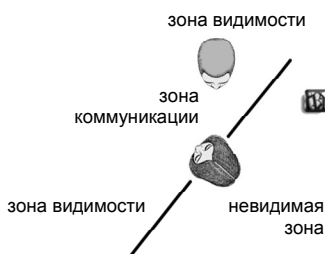


Рис. 4_12. Вывод объекта из зоны видимости

4.3. Основные факторы, влияющие на выбор головного указательного жеста

4.3.1. ПРОТОТИПИЧЕСКАЯ СТРУКТУРА КОММУНИКАТИВНОГО ПРОСТРАНСТВА

Исходя из сказанного выше, мы можем ожидать, что на выбор головного указания влияет, прежде всего, структура коммуникативного пространства, т. е. расположение объектов указания относительно говорящего в прототипическом акте указания.

В зоне видимости, помимо говорящего и слушающего:

- располагаются объекты указания,
- протекает сама ситуация коммуникации.

В невидимой зоне

- отсутствуют говорящий и слушающий,
- располагаются объекты указания,
- протекают ситуации, не являющиеся ситуацией коммуникации.

Объекты указания в зоне видимости и в невидимой зоне отличаются тем, что

- объект указания в зоне видимости известен говорящему в двух отношениях: говорящий (постольку, поскольку он видит данный объект) знает и о существовании объекта, и о месте его локализации;
- объект указания в невидимой зоне известен говорящему только в одном отношении: говорящий знает только о существовании данного объекта: ввиду того что объект находится в невидимой зоне, точная локализация объекта в пространстве в момент речи говорящему неизвестна.

Тем самым при указании на объект в зоне видимости говорящий указывает **на данный конкретный объект** как реально существующее и точно локализованное материальное тело, в то время как при указании на объект в невидимой зоне говорящий указывает не на реальный объект, а **на свое мысленное представление об этом объекте**.

4.3.1.1. Объектно-связанные и когнитивные указания

Если это так, то мы можем ожидать несимметричного распределения между головными указательными жестами объектно-связанных и объектно-свободных (когнитивных) указаний (подробнее об этих типах указаний см. §§ 1.2.4, 6.3.1). Напомним, что **объектно-связанными** мы называем указания на объект, локализация которого в пространстве говорящему известна: даже если объект не находится в зоне видимости говорящего, в случае объектно-связанного указания говорящему известно, по крайней мере, **направление** на данный объект; кроме того, объектно-связанные указания обычно направлены на материальный объект, существующий в реальности. Указательный жест в стандартном случае является объектно-связанным:

4.3_1

— Где твой подземный ход? Показывай. — $\bullet_{\text{ПГ}}\{\text{Туда}\}^5$ нельзя ходить. Это и есть подземный ход.

Н. Калинин, А. Рыбаков. Кортик, 1973

Напротив, **когнитивные указания** направлены на объекты, локализация которых в пространстве либо принципиально неизвестна, либо принципиально неважна:

4.3_2

— А вы знаете, что здесь сейчас произошло? — Знаю. Я все знаю. Где бы кто бы $\sigma_{\text{БК}}\{\text{с кем бы}\}$. Так ли сяд ли, о том ли о сём ли. Мне все известно.

Н. Кошеверова и др. Каин XVIII, 1963

Проанализируем распределение головных указательных жестов по этому параметру. Данные приведены в табл. 4_4⁶.

⁵ В этом примере жест *поворот головы* завершается небольшим кивком сверху вниз, поскольку говорящий указывает на лестницу, ведущую вниз.

⁶ Данные взяты из базы, которая включает в себя жестикуляцию, сопровождающую предикаты и предназначенную, прежде всего, для исследования такого параметра, как направление движения, или расположения предиката в жестикуляционном пространстве (см. Главы 6, 8). Исходная база данных указательных жестов не давала достаточных данных по когнитивным жестам.

Таблица 4_4

Тип указания Жесты	Когнитивные	Объектно-связанные
<i>голова вперед</i>	5	24
<i>боковой кивок</i>	49	53
<i>поворот головы</i>	37	49
<i>указание подбородком</i>	48	255
$\chi^2=54,98$, $p=6,93-12$, параметры связаны, распределения достоверны		

Табл. 4_4 демонстрирует нам, что полярный жест, осуществляемый в зоне видимости, *указание подбородком*, чаще является объектно-связанным, а жесты, осуществляемые в невидимой зоне (*наклон* и *поворот головы*), чаще употребляются в случае когнитивных указаний (для жеста *голова вперед* этот параметр незначим). Это согласуется с нашим предположением, что при осуществлении жестов, направленных в невидимую зону, говорящий указывает не на реальный объект, а на свое представление об этом объекте, т. е. указания, направленные в невидимую зону, — это указания на понятия, мыслительные конструкты, абстракции, а указания, осуществляемые в зоне видимости, — указания на реальные материальные объекты.

4.3.1.2. Доступные и недоступные объекты

К аналогичным выводам нас приводит и другой ряд данных. Будем различать **указания на доступный объект**, при осуществлении которых объектом указания является единичный материальный объект, находящийся в зоне видимости и доступный для прикосновения (пример 4.3_3), и **указания на недоступный объект** — на такой же единичный материальный объект, к которому в принципе можно было бы прикоснуться, но а) либо находящийся вне зоны видимости говорящего / не существующий в реальности в данный момент (пример 4.3_4), б) либо находящийся в зоне видимости, но настолько далеко, что прикосновение к нему в момент указания совершенно нереально (4.3_5).

4.3_3

Ты не нахваливай! [^]Подб на колесо тележки, находящейся рядом с собеседниками{Резина-то} вся истрепалась.

Н. Калинин, А. Рыбаков. Кортик, 1973

4.3_4

— Для того, чтобы защищаться. — От кого? [♂]БК на отсутствующий в реальности, а следовательно недоступный объект{От того}, кто на вас нападет.

Н. Кошеверова и др. Каин XVIII, 1963

4.3_5

Да ты не расстраивайся. Один жить не буду. Женюсь опять. [^]Подб на проходящую вдалеке женщину{Вон} на Верке женюсь.

И. Добролюбов, А. Дударев. Белые Росы, 1983

Данные по доступным и недоступным объектам указания приводятся в табл. 4_5.

Таблица 4_5

Жесты	Тип объекта	Недоступный	Доступный
<i>голова вперед</i>		15	7
<i>боковой кивок</i>		53	14
<i>поворот головы</i>		39	11
<i>указание подбородком</i>		119	140
$\chi^2=36,33$, $p=6,36-08$, параметры связаны, распределения достоверны			

Как видим, указания *подбородком*, *поворотом головы* и *боковым кивком* связаны с параметром абстрактности объекта указания; при этом *указание подбородком* не характерно для абстрактных (потенциальных, невидимых или недостижимых) объектов и характерно для указания на доступные объекты, а *поворот* и *наклон головы*, напротив, характерны для недоступных объектов.

4.3.1.3. Объект, ситуация и место как объекты указания

Предыдущее изложение подготовило нас к тому, что выбор указательного жеста зависит от типа объекта указания. В Главе 2 среди прочих факторов, влияющих на выбор конфигурации указующей руки, мы выделили различие между объектом и ситуацией. Напомним, что **объектом** мы считали материальный предмет (см. выше примеры 4.3_1—4.3.6) или нематериальный объект стабильной структуры (организация, учреждение и под., пример 4.3_6).

4.3_6

[^]Подб{Вот} твой противник, флот турецкий.

М. Ромм, А. Штейн. Адмирал Ушаков, 1953

Ситуацией мы назвали событие, протекающее во времени и являющееся объектом указания:

4.3_7

Да что мы, для ^сБК{этого} ТОТР устроили? ^сподхват ^сБК{Пенсионерам} дрова пилить?

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

4.3_8

•ГВ{Вот}, пришла познакомиться с вами.

О. Бондарев, Э. Смирнов. Мачеха, 1973

Предварительное обследование материала показало, однако, что в случае головных указаний такого разделения недостаточно: следует выделить отдельно еще такой тип объектов, как **место**. Местом мы считали некоторую территорию, на которой разворачивается какое-то событие или расположен какой-то объект, см. примеры 4.3_9–4.3_10.

4.3_9

Оно ежели по правде, то нужно ^сБК{туда}, в Россию, ссылать.

Я. Лапшин и др. Приваловские миллионы, 1972

4.3_10

Пойди сообщи ей, что я •ГВ{здесь}.

Г. Юнгвальд-Хилькевич, Д. Плоткин. Ах водевиль, водевиль!, 1979

Проследим, как распределяются разные типы головных указательных жестов по параметрам 'объект' vs. 'ситуация' (табл. 4_6) и 'объект' vs. 'место' (табл. 4_7).

Таблица 4_6

Жесты	Тип объекта	Объект	Ситуация
<i>голова вперед</i>		7	3
<i>боковой кивок</i>		34	18
<i>поворот головы</i>		29	9
<i>указание подбородком</i>		183	35
$\chi^2=9,9$, $p=.02$, параметры связаны, распределения достоверны			

Как видим, противопоставление объект — ситуация значимо для головных дейктических жестов, и при этом *указание подбородком* не связано, а *боковой кивок* (*наклон головы*) связан с ситуацией.

Таблица 4_7

Жесты	Тип объекта	Объект	Место
<i>голова вперед</i>		2	20
<i>боковой кивок</i>		34	24
<i>поворот головы</i>		29	18
<i>указание подбородком</i>		183	65
$\chi^2=28,71$, $p=2,57-06$, параметры связаны, распределения достоверны			

Табл. 4_8 демонстрирует, что противопоставление объект — место значимо для указаний головой и что жест *голова вперед* указывает на место, а *указание подбородком* — на объект.

Таким образом, говорящий предпочитает указывать на объект подбородком и в противопоставлении объект — ситуация, и в противопоставлении объект — место, *наклон головы* чаще используется для указания на ситуации, а жест *голова вперед* — для указания на место. *Поворот головы* не имеет специфических черт в этой системе противопоставлений.

4.3.1.4. Одушевленность объекта указания

Еще одна характеристика объекта указания, которая может оказаться существенной, — это его одушевленность. В табл. 4_8 приведены соответствующие данные⁷.

Таблица 4_8

Жесты	Тип объекта	Неодушевленный	Одушевленный
<i>голова вперед</i>		6	1
<i>боковой кивок</i>		6	28
<i>поворот головы</i>		7	22
<i>указание подбородком</i>		79	104
$\chi^2=17$, $p=.0007$, параметры связаны, распределения достоверны			

Мы видим, что параметр одушевленности значим для головных указательных жестов, и при этом жест *голова вперед* сильнее связан с неодушевленными объектами, а *боковой кивок* — с одушевленными.

4.3.1.5. Множественность объекта указания

Проанализируем такой фактор, как число указываемых с помощью данного жеста объектов (примеры единичного объекта — 4.3_3—4.3_5, объекта-совокупности — 4.3_6). Уточним, что в единичной зоне рассматривались только собственно объекты (а не ситуации и не обозначения мест) и более узко — доступные объекты. Данные приведены в табл. 4_9.

Можно видеть, что параметр множественности значим для головных указаний; при этом *боковой кивок* и *поворот головы* тяготеют к обозначению совокупностей, а *указание подбородком*, напротив, от совокупностей отталкивается. Для жеста *голова вперед* данный параметр незначим.

⁷ В обсчеты включались только одиночные лица и одиночные объекты.

Таблица 4_9

Жесты	Тип объекта	Единичный объект	Совокупность
<i>голова вперед</i>		7	0
<i>боковой кивок</i>		14	9
<i>поворот головы</i>		11	5
<i>указание подбородком</i>		139	15
$\chi^2=18,88$, $p=2,9-04$, параметры связаны, распределения достоверны			

4.3.1.6. Промежуточные итоги: видимость объекта

Приведенные выше данные можно систематизировать следующим образом (табл. 4_10, рис. 4_13).

Таблица 4_10

Параметр Тип жеста	Связанность указания	Доступность объекта	Тип объекта	Одушевленность	Множественность
<i>голова вперед</i>			место	неодушевленный объект	
<i>боковой кивок</i>	когнитивное указание	недоступные объекты	ситуация	одушевленный объект	совокупность
<i>поворот головы</i>					
<i>указание подбородком</i>	объектно-связанное указание	доступные объекты	объект		не совокупность

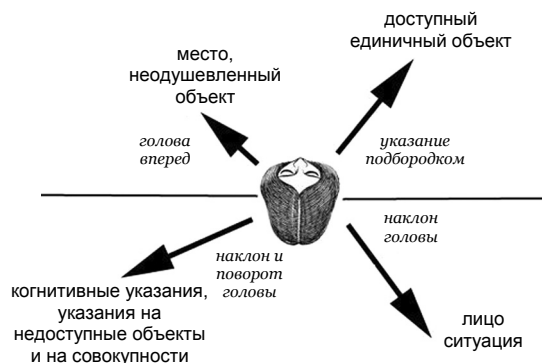


Рис. 4_13. Типы объектов указания и структура коммуникативного пространства

Мы видим, что распределение головных указательных жестов между типами объектов указания в значительной степени определяется структурой коммуникативного пространства.

1) Внутри зоны коммуникации присутствуют только неодушевленные объекты указания (*предмет* и *место*), в отличие от невидимой зоны. Это можно объяснить тем, что любой одушевленный объект, входящий в зону коммуникации, должен рассматриваться как ее участник, т. е. как говорящий или как слушающий. Поскольку, как мы писали выше, указательные жесты, направленные на слушающего, автоматически теряют свой дейктический статус и превращаются в регулирующие или ритмические (т. е. подчеркивающие эмфазу) жесты, то, естественно, внутри зоны коммуникации в прототипическом случае все объекты указания являются неодушевленными. Это ограничение несущественно для невидимой зоны, в связи с этим жесты, обращенные в невидимую зону, могут быть легко обращены и на одушевленный объект.

2) Невидимость объекта указания в зоне, недоступной для взгляда говорящего, приводит к тому, что в этой зоне располагаются недоступные объекты — т. е. объекты, на которые говорящий указывает не как на вещественные предметы, а как на имена и понятия этих объектов. Напротив, в зоне видимости располагаются доступные объекты указания, к которым говорящий и слушающий могут прикоснуться.

3) Доступностью объекта указания объясняется и тот факт, что в зоне видимости располагаются единичные объекты, а в невидимой зоне — совокупности: с точки зрения возможности прикосновения совокупность, множество объектов — более абстрактное явление, чем единичный материальный объект.

4) Различием в степени доступности определяется и распределение объектов указания *место* и *ситуация* между зонами: *место* является более материальным объектом, чем развертывающаяся во времени *ситуация*, поскольку место (например, *двор*, *дом*, *страна*) всегда имеет некоторую часть, которая является вещной и доступной для прикосновения, в то время как в ситуации такой зоны выделить не удастся. Кроме того, внутри зоны коммуникации, которая является центральной частью зоны видимости, осуществляется одна-единственная ситуация — ситуация коммуникации, что не оставляет места для осуществления любой другой конкурирующей ситуации. Таким образом, объект указания, являющийся событием, вынужденно размещается вне зоны видимости и вне зоны коммуникации.

5) Выбор жеста внутри одной из двух зон в коммуникативном пространстве определяется его полярностью. Так, внутри зоны видимости полярный жест *указание подбородком* закреплён за точечным дискретным единичным объектом, семиотически не имеющим протяженности в пространстве, а диффуз-

ное указание *голова вперед* — за расположенным в двух или трех измерениях *местом* (напомним, что в Главе 2 мы показали, что выбор между указанием пальцем/открытой ладонью на объект/ситуацию или единичный объект/совокупность также определяется полярностью указания пальцем и диффузностью указания открытой ладонью).

б) В невидимой зоне полярный жест *наклон головы* может быть обращен на любой объект. Диффузный же жест *поворот головы* может быть обращен только на когнитивный недоступный объект, без дальнейшей детализации. Таким образом, *поворот головы*, по сравнению с остальными головными указательными жестами, является минимально маркированным.

Подытожить сказанное выше о влиянии структуры коммуникативного пространства на выбор головного дейксиса можно в табл. 4_11.

Таблица 4_11

Зона Полярность	Зона видимости	Невидимая зона
<i>Полярный жест</i>	<i>указание подбородком</i> : указание на материальный единичный объект	<i>боковой кивок</i> : когнитивное указание на недоступный объект, на совокупности, на ситуацию
<i>Диффузный жест</i>	<i>голова вперед</i> : указание на место и неодушевленный объект	<i>поворот головы</i> : когнитивное указание на недоступный объект и на совокупности

4.3.2. ПОЛЯРНОСТЬ УКАЗАНИЯ

4.3.2.1. Головные указательные жесты и лексические дейксисы

В предыдущем разделе мы показали, как на выбор головного указательного жеста влияет расположение жеста внутри зоны видимости или невидимой зоны. Одновременно было показано, что и внутри зоны видимости (противопоставление жеста *голова вперед* и *указания подбородком*), и внутри невидимой зоны (противопоставление *наклона* и *поворота головы*) на выбор указательного жеста может оказывать влияние и полярность указания. В этом разделе мы продолжим анализ влияния полярности на выбор жеста.

Обратимся к табл. 4_12, в которой показано, как связаны головные указательные жесты с лексическими дейксисами. Поскольку некоторые лексические и жестикуляционные дейксисы плохо сочетаются друг с другом (т. е. соответствующие сочетания встречаются редко и, естественно, возникает угроза недостоверных распределений), мы провели ряд укрупнений: в одну строку попадают данные:

- 1) по частицам *вот, вон*,
- 2) по наречиям *здесь, тут*,
- 3) по наречию *там* и местоимению *тот*.

Таблица 4_12⁸

Жесты Лексические дейксисы	Голова вперед	Боковой кивок	Поворот головы	Указание подбородком
<i>вот, вон</i>	6	5	6	101
<i>здесь, тут</i>	12	7	13	24
<i>там, тот</i>	1	20	5	29
<i>это</i>	2	6	4	43
<i>этот</i>	2	12	19	58
$\chi^2=86,23$, $p=2,64-13$, параметры связаны, распределения достоверны				

Мы видим, что для *указания подбородком* определяющей является синхронизация с частицами *вот, вон*, сочетание с другими дейктическими словами для *указания подбородком* в разной степени не характерны. Напротив, для остальных указаний головой в разной степени не характерна синхронизация с частицами *вот, вон*. По данному параметру *указание подбородком* противопоставлено всем остальным указаниям головой, осуществляемым как в зоне видимости, так и вне ее. Ср. примеры 4.3_11—4.3_12.

4.3_11

Сделаем все уютно. [^]Подб на третьего собеседника, не принимавшего участия в разговоре{Вот}, Нюся, специалистка.

К. Худяков, А. Гребнев. Успех, 1984

4.3_12

[^]Подб на собеседника, которого приводят в качестве примера{Вон} у Бричкиной. Такая же конституция, как у нас у всех, а всё при всём.

С. Росточкий, Б. Васильев. А зори здесь тихие..., 1972

Внутри группы *голова вперед*, *боковой кивок* и *поворот головы* мы видим противопоставление жеста *боковой кивок*, который синхронизирован с даль-

⁸ Отдельного обсуждения требует вопрос, к какому лексическому дейксису относить словосочетания с безударными частицами *вот/вон* (*вот этот, вон там* и пр.): их можно считать вместе с одиночными частицами *вот/вон*, а можно — среди соответствующих дейксисов (*этот, там* и пр.). Мы приняли решение считать эти словосочетания вместе с одиночными частицами *вот/вон* (логика этого решения будет ясна из последующего изложения). Специально отметим, что, даже если бы мы приняли противоположное решение, полученные распределения принципиально не изменились бы.

ними дейксисами *там*, *тот* (см. пример 4.3_13), — жестам *голова вперед*, *поворот головы*, которые синхронизированы с ближними дейксисами *здесь*, *тут* и *этот* (см. примеры 4.3_13–4.3_15)⁹.

4.3_13

— А где он? — Он [♂]БК{там} остался, за тем поворотом.

Е. Шерстобитов. Акваланги на дне, 1966

4.3_14

Родился я значит [♂]ВБ{тут}. Женился тоже тут. Ну... работал...

И. Добролюбов, А. Дударев. Белые Росы, 1984

4.3_15

— А где моя дочь? Где Инесса? — Она [♂]ПГ{здесь}. Она... она хочет войти, но боится вашего гнева.

М. Григорьев, Р. Шеридан. Дуэнья, 1979

4.3.2.2. Близость и дальность указания

Предыдущий раздел подготовил нас к тому, что головные указания различают прагматически близкие и далекие объекты. Будем считать **близкими** указаниями жесты, синхронизированные с лексическими дейксисами *вот*, *здесь*, *тут*, *это* (в контекстах индентификации), *этот*, а **дальними** — синхронизированные с дейксисами *вон*, *там*, *тот*, см. табл. 4_13.

Таблица 4_13

Жесты	Расстояние	Близкое	Дальное
<i>голова вперед</i>		21	<u>2</u>
<i>боковой кивок</i>		<u>26</u>	23
<i>поворот головы</i>		38	<u>9</u>
<i>указание подбородком</i>		173	82
$\chi^2=14,41$, $p=.0024$, параметры связаны, распределения достоверны			

Видим, что для жестов *боковой кивок*, *голова вперед* и *поворот головы* данный параметр является существенным, для *указания подбородком* — несущественным. При этом *боковой кивок* не характерен для указаний на близ-

⁹ Заметим в связи с этим, что в системе головных указаний *здесь* расценивается как такой же ближний дейксис, как *тут*, — в отличие от системы ручных указаний (ср. § 2.4.6.1).

кие объекты и характерен для указания на дальние объекты, а для жестов *поворот головы* и *голова вперед* не характерно указание на дальние объекты.

Еще более отчетливо замеченные закономерности можно увидеть из несколько трансформированной табл. 4_13а, в которой сгруппированы полярный жест (*наклон головы*) и диффузные жесты (*поворот головы* и *голова вперед*) и одновременно выведены данные по жесту *указание подбородком*, для которого данный параметр незначим.

Таблица 4_13а

Расстояние	Близкое	Дальнее
Жесты		
<i>диффузные жесты</i>	59	11
<i>полярный жест</i>	26	23
$\chi^2=13,77$, $p=2,07-04$, параметры связаны, распределения достоверны		

Кажется очевидным, что противопоставление близких и дальних головных указаний базируется на противопоставлении диффузных (*голова вперед* и *поворот головы*) и полярных (*наклон головы*) жестов. В принципе, в качестве дальнего жеста должно было бы в таком случае выступать и *указание подбородком*, но здесь мы сталкиваемся с «компенсирующим» влиянием на значение жеста зоны его осуществления. Осуществление указания подбородком в зоне видимости «гасит» его полярность и одновременно ведет к появлению совершенно особого значения у жеста *указание подбородком* в системе головных жестов (см. об этом § 4.3.2.4).

Мотивация для распределения близких и дальних дейксисов между диффузными и полярными жестами связана с отсутствием или наличием в движении жеста *расстояния*, *дистанции* между исходным положением головы и самой дальней точкой, которую занимает голова в ударной фазе жеста. В полярных жестах полюс (в случае *бокового кивка* — темя) прочерчивает линию, задающую расстояние между исходной и конечной позицией головы (ср. этимон 'отрезок' в § 2.2.1.3). Что касается диффузных жестов, то вследствие отсутствия в них полюса в них отсутствует и орган, которым аналогичный отрезок мог бы быть прочерчен, а следовательно, отсутствует и сам отрезок, и основанная на нем метафора дистанции или расстояния.

4.3.2.3. Указательные жесты и речевые акты

Полярность головного указания может влиять не только на способность жеста передавать прагматическую дистанцию до объекта указания, но и на

степень связи данного указательного жеста с иллюкутивной силой включающего его высказывания. Проверим, актуально ли это для головных указательных жестов.

Проанализируем связь жестикуляции с противопоставлением императивов, вопросов и утверждений (табл. 4_14).

Таблица 4_14

Тип речевого акта Жесты	Императив	Утверждение
<i>голова вперед</i>	3	18
<i>боковой кивок</i>	9	45
<i>поворот головы</i>	1	43
<i>указание подбородком</i>	28	183
$\chi^2=5,27$, $p=.15$, параметры не связаны, распределения недостоверны		
Тип речевого акта Жесты	Вопрос	Утверждение
<i>голова вперед</i>	1	18
<i>боковой кивок</i>	21	45
<i>поворот головы</i>	12	43
<i>указание подбородком</i>	72	183
$\chi^2=6,3$, $p=.1$, параметры не связаны, распределения недостоверны		
Тип речевого акта Жесты	Императив	Вопрос
<i>голова вперед</i>	3	1
<i>боковой кивок</i>	9	21
<i>поворот головы</i>	1	12
<i>указание подбородком</i>	28	72
$\chi^2=7,1$, $p=.07$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Напомним, что для ручных указаний актуально противопоставление императива (указание пальцем) утверждению и вопросу (указание открытой ладонью, ср. § 2.5.2). Как видим, головные указания не противопоставляют императив вопросу и утверждению.

Однако, как показал анализ русского жестикуляционного автодейксиса (см. § 5.6), а также глазного поведения собеседников на границе реплик (см. § 12.4.2), значимым для различения разных типов дейктических жестов может оказаться сводный параметр — противопоставление **провоцирующих высказываний**, требующих немедленной реакции слушающего (вопросов и

императивов в совокупности), — нейтральным (утверждениям). Проверим, значим ли этот фактор для головных указательных жестов (табл. 4_15).

Таблица 4_15

Тип речевого акта Жесты	Провокации	Утверждение
<i>голова вперед</i>	4	18
<i>боковой кивок</i>	30	45
<i>поворот головы</i>	13	43
<i>указание подбородком</i>	100	183
$\chi^2=6,8$, $p=.08$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Как видим, и укрупняющая перекомпоновка не привела к возникновению связи между иллюстрацией и головным указанием.

4.3.2.4. Активация объекта

Вернемся еще раз к табл. 4_13, в которой приведены данные о синхронизации головных жестов и лексических дейксисов. Как мы уже говорили выше, указание подбородком, согласно этим данным, синхронизировано с лексическими дейксисами *вот, вот*.

Как мы уже писали в § 2.5.4, лексические дейксисы *вот, вон* характеризуются тем, что привлекают внимание слушающего к объекту, который уже находится в зоне внимания говорящего. Иными словами, частицы *вот, вон* **активируют** объект указания для слушающего и тем самым вводят объект в общую зону внимания говорящего и слушающего — в отличие от местоимений *это, тот* и *тот*, которые анафорически отсылают к объекту, упомянутому в предтексте или каким-то иным образом актуализированному ранее.

Если это так, то мы можем предположить, что одним из параметров, отличающих *указание подбородком* от остальных головных дейктических жестов, является параметр активации объекта. Чтобы проверить это предположение, проанализируем имеющийся в нашем распоряжении материал с этой точки зрения, ориентируясь уже не только на синхронизацию дейктического жеста с лексическими дейксисами *вот, вон*, а на анализ каждой конкретной ситуации, отраженной в данном высказывании. В результате такого анализа, например, в подмножество активирующих указаний войдут примеры 4.3_4 (см. выше) и 4.3_16, в которых частицы *вон/вот* отсутствуют, однако объект, с которым синхронизирован головной указательный жест, вводится в поле внимания слушающего впервые.

4.3_16

[подходит к портрету; ранее беседа касалась другого предмета]

^Подб{А этот} старый господин — ваш родственник, да?¹⁰

М. Казаков, А. Хмелик. Безымянная звезда, 1979

Аналогичен приведенным пример 4.3_17, в котором вообще нет лексического дейксиса, а головное указание (*поворот головы*) вводит в поле внимания слушающего ответ на вопрос:

4.3_17

— Что это? ●ПГ{— Мудрецакая}.

А. Роу и др. Огонь, вода и... медные трубы, 1967

Анафорические указания, отсылающие к объекту, введенному в зону внимания слушающего **до** наступления жестикуляционного события, можно проиллюстрировать примерами 4.3_18—4.3_19.

4.3_18

— А кто она такая, эта Елена Николавна? — Мама. — Ваша? — Нет. ♂БК в сторону ванной, в которой находится женщина, речь о которой уже была ранее{А та}, в ванне? — Тетя.

А. Корнев и др. Вас вызывает Таймыр, 1970

4.3_19

Я живу в гостинице «Атлантика». ^Подб в сторону гостиницы, которая была только что упомянута{Это} недалеко здесь.

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1969

Данные по контекстам, активирующим объект указания, и по контекстам, упоминающим объект анафорически, отражены в табл. 4_16.

Таблица 4_16

Тип контекста Жесты	Активирующий	Анафорический
<i>голова вперед</i>	<u>11</u>	19
<i>боковой кивок</i>	<u>31</u>	44
<i>поворот головы</i>	<u>18</u>	38
<i>указание подбородком</i>	194	<u>90</u>
$\chi^2=41,53$, $p=5,05-09$, параметры связаны, распределения достоверны		

Табл. 4_17 показывает, что тенденции, отраженные в табл. 4_13, сохранились и при расширении данных, т. е. при выходе за пределы группы жестику-

¹⁰ Строго говоря, самого движения подбородком в кадре не видно, но на него недвусмысленно указывает движения затылка и темени говорящей назад и вниз.

ляционных дейксисов, выровненных с частицами *вот/вон*: жесты *голова вперед*, *боковой кивок* и *поворот головы* противопоставляются *указанию подбородком* как анафорические жесты — активирующему. И при этом в наименьшей степени анафорическое употребление свойственно жесту *голова вперед*, а в наибольшей — жесту *поворот головы*.

Таким образом, полярный жест в зоне видимости (*указание подбородком*) осуществляет активацию объекта указания, т. е. переводит объект из сферы внимания говорящего в сферу внимания одновременно говорящего и слушающего. Замена одного из параметров (т. е. невидимая зона и/или диффузный жест) приводит к анафоричности жеста. И это кажется естественным: полярность жеста прочерчивает вектор между субъектом и объектом указания и тем самым обеспечивает точное указание на активируемый объект, а осуществление жеста в зоне видимости обозначает нахождение объекта указания в зоне внимания говорящего. Напротив, диффузный жест не указывает на объект точно, а нахождение объекта в невидимой зоне не гарантирует его актуальность для говорящего. Сочетание же обоих дефектных факторов (диффузность и невидимость) приводит к тому, что именно жест *поворот головы* имеет максимальный уровень анафоричности.

4.3.2.5. Контрастность указания

Как мы видели в § 4.3.2.3, головные указания никак не коррелируют с типом включающей их иллокуции, т. е. этот прагматический фактор незначим для системы головных указаний. Напомним, однако, что для системы ручных указательных жестов оказался актуален параметр противопоставления *эмфатических* и *нейтральных* контекстов (см. § 2.5.1), в котором собственно семантический компонент дейксиса ('указание') сопровождался прагматическим компонентом ('привлечь внимание слушающего к определенной зоне высказывания'). Проверим, актуален ли этот параметр для указательных жестов головы. Напомним, что языковыми средствами вычленения **эмфатической** зоны высказывания мы, как и в § 2.5.1, будем считать: изолированное употребление лексического дейксиса (в этом случае он автоматически является полноударным самостоятельным высказыванием, 4.3_20); интонационную *эмфазу* любой природы (4.3_21); специальные выделительные конструкции (с частицами *-то, вот, вон, а*; примеры 4.3_22—4.3_24).

4.3_20

— Здесь логово леопарда. — Где? ^{Подб}{— Вот!}

К. Шахназаров, А. Бородянский. Курьер, 1987

4.3_21

•ГВ{И здесь} были, и на поляне были!

Л. Гайдай, В. Бахнов. Спортлото-82, 1982

4.3_22

●ПГ{А ненормальная-то эта} одни пятерочки из школы приносит!

О. Бондарев, Э. Смирнов. Мачеха, 1973

4.3_23

Вот все что здесь происходит, ●ПГ{вот все это} гнусная клевета.

М. Жаров и др. Анискин и Фантомас, 1973

4.3_24

Странно. Кажется, что я помню каждую вилку и тарелку. ^Подб{И вот эту} вазу.

Я. Лапшин и др. Приваловские миллионы, 1972

Остальные конструкции, включающие в себя указательные жесты, мы будем считать **нейтральными**. Рассмотрим, как распределяются головные указательные жесты между контрастными и нейтральными конструкциями (табл. 4_17).

Таблица 4_17

Тип конструкции Жесты	Контрастная	Нейтральная
<i>голова вперед</i>	16	1
<i>боковой кивок</i>	22	14
<i>поворот головы</i>	2	32
<i>указание подбородком</i>	112	84
$\chi^2=32,96$, $p=3,28-07$, параметры связаны, распределения достоверны		

Можно видеть, что противопоставление контрастных и нейтральных конструкций является значимым фактором для жеста *голова вперед* и для *поворота головы* и при этом жест *голова вперед* предпочитает контрастные, а *поворот головы* — нейтральные конструкции.

Таким образом, мы видим, что жест *голова вперед* акцентирует часть высказывания, т. е. выступает как одно из мультимодальных средств коммуникативного членения фразы. Осуществляемое высказывание находится в зоне коммуникации, а следовательно, использование для эмфатического выделения какой-то части этого высказывания диффузного жеста, ориентированного на близкое расстояние к говорящему, вполне обосновано.

Что касается жеста *поворот головы*, то он одновременно и обращен в **невидимую** зону, и является диффузным, т. е. не вычленяет в этой невидимой

зоне никакой конкретной точки. Таким образом, и по параметру *полярность*, и по параметру *видимость* жест *поворот головы* является немаркированным, и использование такого абсолютно немаркированного жеста для обозначения нейтральных конструкций с иконической точки зрения вполне оправдано.

4.3.2.6. Промежуточные итоги: полярность указания

Приведенные выше данные можно систематизировать следующим образом (табл. 4_18, рис. 4_14).

Таблица 4_18

Параметр Тип жеста	Расстояние до объекта	Активация объекта	Контрастность
<i>голова вперед</i>		анафорический жест	контрастные конструкции
<i>боковой кивок</i>	дальний объект		
<i>поворот головы</i>			нейтральные конструкции
<i>указание подбородком</i>		активирующий жест	

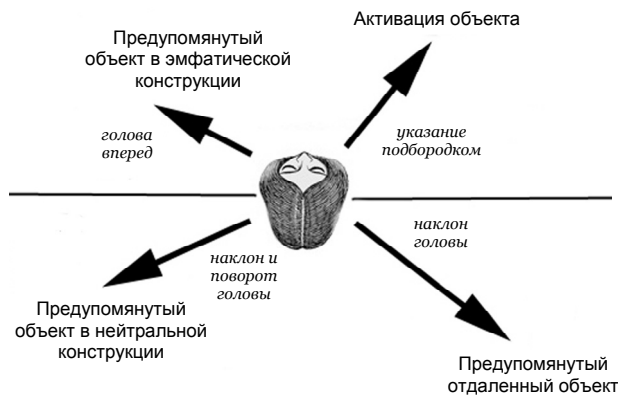


Рис. 4_14. Тип указательного жеста и полярность указания

Итак, мы видим следующее.

1) *Указание подбородком* имеет уникальное значение: с его помощью говорящий вводит в рассмотрение новый объект. Ни один из остальных головных указательных жестов не обладает таким свойством — все они относятся большей частью к предупомнятым объектам (или к объектам, которые были введены ранее в зону внимания слушающего какими-то неречевыми средствами, например ситуационными).

2) Жест *боковой кивок* обращен на далеко расположенный предупомянутый объект.

3) Два диффузных жеста, *голова вперед* и *поворот головы*, относятся к предупомянутым объектам, а признаком, который их различает, является тяготение к контрастным (*голова вперед*) или к нейтральным конструкциям: жест *голова вперед* является, по сравнению с жестом *поворот головы*, прагматически нагруженным жестом и вводит в зону внимания слушающего ту или иную смысловую зону высказывания; жест *поворот головы* является абсолютно немаркированным и, как таковой, используется в нейтральных конструкциях.

Примечание. Как указано в работе [Calbris 2008b: 110–111], говорящий часто подчеркивает движением головы вперед контрастные конструкции в своей речи (т. е. конструкции, подразумевающие противопоставление или имеющие интонационное и акцентное выделение), причем эта закономерность не имеет никакой связи с дейксисом, т. е. жест головы выполняет сугубо ритмическую, а не дейктическую функцию (с формальной точки зрения отсутствие у жеста *голова вперед* дейктического значения определяется по направленности этого жеста на слушающего, а не на объект указания). Наша база данных, основанная на глубоко аннотированной части МУРКО, демонстрирует те же закономерности (см. примеры 4.3_25–4.3_26).

4.3_25

Может, к нам зайдем? *ГВ, направлен на слушающего, подчеркивает эмфазу{С ЖЕ-НОЙ} познакомлю.

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1969

4.3_26

Ваше величество, российские лошади взыскуют вашей милости. Не дайте попруть [пауза] *ГВ, направлен на слушающего, подчеркивает эмфазу{ПАЖИТИ} скотопитательных угодий!

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

Таким образом, можно констатировать, что жест *голова вперед* практически всегда связан с эмфазой — и в дейктическом, и в недейктическом употреблении. Табл. 4_18 показывает, что из 17 случаев, когда говорящий использует жест *голова вперед* в дейктическом значении, 16 раз этот жест синхронизирован с эмфазой. Эта же закономерность имеет место, когда дейктический жест *голова вперед* лексически свободен, т. е. в сопровождающей речи нет ни одного лексического дейксиса: жест в этом случае синхронизирован с акцентным и интонационным центром фразы (см. пример 4_27).

4.3_27

Я считаю *ГВ, направлен на слушающего{главное} — это поглядеть мир.

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1969

Тенденция к выравниванию дейктического жеста *голова вперед* с акцентным и интонационным центром фразы проявляется также в случаях, когда во фразе есть соответствующий лексический дейксис, но он, как это часто бывает с дейктическими словами, употребляется как клитика, т. е. акцентологически примыкает к предыдущему или последующему фонетическому слову: в таком случае **дейктический** жест *голова вперед* также смещается к интонационному центру фразы и отделяется от связанного с ним лексического дейксиса:

4.3_28

Тебе же врачи запретили! *ГВ, направлен в сторону от слушающего, на близлежащую территорию{Что ты} энклитика, примыкает к предшествующей эмфазе{здесь} лазишь?

Ю. Егоров, Е. Долматовский. Добровольцы, 1958

Остальные дейктические жесты обладают относительной самостоятельностью: они могут употребляться синхронно как с контрастными, так и с нейтральными конструкциями.

Таким образом, мы можем предположить, что ритмическое (недейктическое) употребление жеста *голова вперед* восходит к его дейктическому употреблению: в случае если жест *голова вперед* направлен в сторону слушающего, он теряет свое дейктическое значение, но сохраняет свою связь с эмфазой, что позволяет использовать этот жест как жестикуляционное воплощение акцентного и интонационного выделения (т. е. как средство коммуникативного членения фразы). Этому способствует тот факт, что в недейктическом, иконическом употреблении жест *голова вперед* осмысливается как имитация давления плоскостью лица на некоторую точку в высказывании — иными словами, как имитация некоторого силового действия, совершаемого головой. Тем самым, мы можем предполагать, что иконическое употребление жеста *голова вперед* включает в себя смысловой компонент 'усилие', который, например, свойствен конфигурации ладони *кулак* (см. § 10.2.4.1): усилие, с которым плоскость лица говорящего давит на часть высказывания, иконически отображает усиленное фонетическое и интонационное звучание контрастного контекста.

Подытожить сказанное выше о влиянии полярности жеста на выбор головного дейксиса можно в табл. 4_19.

Таблица 4_19

Полярность Зона	Полярный жест	Диффузный жест
Зона видимости	<i>указание подбородком</i> : активация видимого объекта (привлечение к нему внимания слушающего)	<i>голова вперед</i> : анафорическое контрастное указание
Невидимая зона	<i>боковой кивок</i> : анафорическое указание на отдаленный объект	<i>поворот головы</i> : анафорическое нейтральное указание

4.4. Головные и ручные указательные жесты

4.4.1. Соотношение систем

Естественный вопрос, который возникает, — как соотносятся между собой ручные и головные указания? Используя данные Глав 2–4, сравним, какие параметры оказываются существенными для обеих дейктических систем¹¹.

Взаимоотношение основных ручных указательных жестов (УП и ОЛ) и головных указательных жестов может быть описано двумя основными схемами: схемой ‘отражение’ и схемой ‘распределение’.

При схеме ‘отражение’ (см. рис. 4_15) одна из систем дублирует свойства другой системы — но в ослабленном виде.



		
Расстояние до объекта указания	–14	–03
Контрастность указания	–15	–07
Противопоставление <i>там</i> и <i>тут</i>	–07	–03
Противопоставление объекта и ситуации	–05	–02
Множественность объекта	–02	–04
Связанность указания с объектом	–09	–12
Активация объекта	–05	–09

Рис. 4_15. Схема ‘отражение’

Пояснение к схеме: под символикой ручных указательных жестов и указаний головой расположены значения экспоненты при соответствующем значении *p* (см. сноску 21 на с. 39): чем выше экспонента (по модулю), тем сильнее выражен данный параметр у соответствующего типа жестов.

¹¹ Некоторые данные в тексте книги не приводились, чтобы не перегружать его излишними деталями, в особенности это касается параметров, не существенных для тех или иных типов жестов.

На рис. 4_15 мы видим, что параметры расстояние до объекта указания (в т. ч. противопоставление *там* и *тут*), контрастность указания, противопоставление объекта и ситуации являются максимально выраженными в ручной системе дейксисов, а в системе головных дейксисов значимость параметров сохраняется, но выраженность их заметно падает. Та же картина, но в обратном направлении, характерна для параметров множественность объекта, противопоставление объектно-связанных и когнитивных указаний, параметр активации объекта: они заметно сильнее выражены в системе головных, а не ручных указательных жестов.

При схеме **‘распределение’** (см. рис. 4_16) те или иные противопоставления выражены только в одной из систем.



		
Противопоставление провокаций и утверждений	–06	.08
Противопоставление императива и утверждений	–09	.15
Противопоставление императива и вопроса	–07	.07
Осведомленность объекта указания	–06	.31
Противопоставление <i>здесь</i> и <i>тут</i>	–03	.9
Размер объекта	–02	.81
Противопоставление <i>вот</i> - и <i>это</i> -идентификаций	–02	.33
Доступность объекта	.57	–08
Противопоставление объекта и места	.45	–06
Одушевленность объекта указания	.17	–04

Рис. 4_16. Схема ‘распределение’

Пояснение к схеме: после точки дается значение r для данного параметра. Напомним, что значения $r \geq .05$ означают, что данный параметр для данного жеста незначим (см. § 1.5.2.1).

Мы видим, что тонкие семантические различия в иллокутивной силе высказывания (императив vs. вопрос и утверждение), различие близких по значению лексико-синтаксических конструкций (*вот*- и *это*-идентификаций), лексем (*здесь* и *тут*), градуальных различий размеров объектов указания (крупные и мелкие), а также субъективных характеристик лиц, которые являются объектами указания (видит или не видит лицо, что на него указывают), отражаются в жестикуляции только в системе ручных указаний. По-видимому, это связано с высокой степенью дифференцированности указующей руки по сравнению с головой как дейктическим органом, о чем мы упоминали в начале главы (указующая рука предоставляет говорящему выбор не только между

органом указания — пальцем и открытой ладонью, — но и между разными ориентациями в пространстве собственно ладони, а также между разными степенями напряженности руки). С другой стороны, головные указания уникальным образом отражают противопоставление объекта и места, одушевленность объекта указания, а также доступность для говорящего находящегося в поле его зрения единичного материального объекта.

Таким образом, противопоставление ручных указаний (без большого пальца) и головных указаний позволяет нам высказать предположение, что система ручных и система головных указаний являются независимыми системами. В случае если мы имеем дело со схемой ‘отражение’, дублирующая система выражает значения, преимущественно свойственные основной системе, — в тех случаях, когда основная система в данной точке конкретного высказывания отвлечена на иные, недейктические действия. В случае же схемы ‘распределение’ каждая из дейктических систем выражает свойственные только ей значения, соответственно, жестикуляционное сопровождение высказывания осуществляется одновременно «на двух этажах», каждый из которых отвечает за свой пласт дейктических значений.

4.4.2. БОЛЬШОЙ ПАЛЕЦ И СИСТЕМА ГОЛОВНЫХ УКАЗАТЕЛЬНЫХ ЖЕСТОВ

Что произойдет, если мы рассмотрим ручные указательные жесты с учетом указания большим пальцем?

В ряде случаев — не произойдет ничего (см. рис. 4_17).




		+		
Расстояние до объекта указания	–14		–14	–03
Контрастность указания	–15		–15	–07
Противопоставление <i>там</i> и <i>тут</i>	–07		–07	–03
Связанность указания с объектом	–09		–09	–12
Противопоставление объекта и места	.26		.45	–06

Рис. 4_17. Сохранение схем ‘отражение’ и ‘распределение’

Для параметров расстояние до объекта указания, контрастность указания, связанность указания с объектом (объектно-связанное или когнитивное указание) сохранилась схема ‘отражение’ (для первых трех параметров основным является ручное указание, а дублирующим — головное, а для параметра ‘связанность’, наоборот, основным является головное указание); для противопоставления места и объекта сохранилась схема ‘распределение’.

Но для некоторых других параметров соотношения изменятся, причем изменятся единообразно (см. рис. 4_18).




			
Противопоставление объекта и ситуации	–05	–04	–02
Противопоставление императива и вопроса	–07	–04	.07
Осведомленность объекта указания	–06	–05	.31
Противопоставление <i>вот</i> - и <i>это</i> -идентификаций	–02	.051	.33
Одушевленность объекта указания	.17	–03	–04
Активация объекта	–05	–06	–09
Доступность объекта	.57	–03	–08

Рис. 4_18. Разрушение схем

Можно видеть, что в ряде случаев присоединение данных по БП к данным по УП и ОЛ ухудшает распределения и приближает их к данным по головным указаниям (противопоставление объекта и ситуации, императива и вопроса, *вот*- и *это*-идентификаций, зависимость от того, знает ли объект указания, что на него указывают), т. е. указание БП выступает как дефектный фактор, сдвигающий все зависимости в сторону головных указаний. Обратим внимание, что это касается тонких семантических, референциальных и прагматических различий, которые передаются классическими ручными указаниями УП и ОЛ и оказываются неразличимыми или слабо различимыми для головных указаний и для БП. Связано это, опять же, с менее дифференцированной структурой указания БП по сравнению с УП и ОЛ: оно не имеет таких параметров, например, как ориентация ладони или напряженность руки.

В других случаях (одушевленность объекта указания, активация объекта, сведения о степени доступности объекта) данные по БП, будучи присоединены к данным по УП и ОЛ, улучшают распределения и тоже приближают их к распределениям, характерным для головных указаний, т. е. превращают незначимые распределения в значимые или улучшают контрастность противопоставлений.

В любом случае, присоединение данных по БП в схеме 4_18 приближает распределения, характерные для ручных указаний, к распределениям, характерным для головных указаний. Это заставляет нас предположить, что между указанием БП и головными указаниями есть существенное сходство.

Как мы показали в § 3.5.2, в связи с особым положением большого пальца среди остальных пальцев одним из основных значений указания БП является выведение объекта указания за пределы зоны коммуникации. И поскольку самой «семиотически далекой» от зоны коммуникации зоной является невидимая зона, мы можем наблюдать отчетливое тяготение указания БП к невидимой зоне (за спиной говорящего). Кроме того, указание БП — единственное

из ручных указаний, которое не имеет в своей основе никакого естественного способа прикоснуться к предмету. Напомним, что именно такой набор свойств характерен для головных указательных жестов (для всех или для части из них). Вследствие сказанного, мы можем ожидать, что по параметрам одушевленность, абстрактность и активация объекта указание БП будет вести себя сходно с теми или иными головными указаниями. Проверим это предположение. Табл. 4_20 демонстрирует, как ведут себя жесты по параметру 'одушевленность объекта'.

Таблица 4_20

Жесты	Тип объекта	Неодушевленный	Одушевленный
<i>головные жесты в зоне видимости</i>		85	105
<i>головные жесты в невидимой зоне</i>		13	50
<i>большой палец</i>		2	36
$\chi^2=20,1$, $p=4,3-05$, параметры связаны, распределения достоверны			

Как видим, в смешанной системе, включающей в себя указание БП, для жестов, связанных с видимой зоной (*голова вперед* и *указание подбородком*) характерно тяготение к неодушевленным объектам, а для головных жестов в невидимой зоне и для указания БП, которое ориентировано на вывод объекта указания из зоны коммуникации, — тяготение к одушевленным объектам (причем контрастность распределений при включении указания БП выше, чем при его отсутствии). Такая структура распределений, очевидно, связана со структурой зоны коммуникации и зоной видимости, которая стандартно не включает в себя никаких одушевленных субъектов, кроме говорящего и слушающего, так что все одушевленные объекты указания располагаются вне зоны коммуникации или вне зоны видимости.

Рассмотрим также параметр 'активация объекта указания'. Как мы уже отмечали в Главе 3, говорящий может указывать на объект указания не для того, чтобы обозначить его точное расположение, т. е. не для того, чтобы осуществить собственно дейктическую функцию указательного жеста, а лишь для того, чтобы **активировать** объект указания в зоне внимания слушающего, сообщив с помощью указания БП не о расположении объекта в пространстве, а о его существовании в реальности. Имея в виду сказанное, посмотрим, как распределяются соответствующие данные между жестами (табл. 4_21).

Мы видим, что 1) добавление указания БП к головным указаниям заметно улучшает контрастность распределений и 2) указание большим пальцем выступает как полный аналог указания подбородком — оба жеста ориентированы

Таблица 4_21

Жесты	Тип контекста	Активирующий	Анафорический
<i>голова вперед</i>		<u>11</u>	19
<i>боковой кивок</i>		<u>31</u>	45
<i>поворот головы</i>		<u>18</u>	38
<i>указание подбородком</i>		194	<u>89</u>
<i>большой палец</i>		72	<u>23</u>
$\chi^2=55,23$, $p=2,9-11$, параметры связаны, распределения достоверны			

на активацию объекта указания в поле внимания слушающего, в то время как остальные жесты головы (*голова вперед*, *боковой кивок* и *поворот головы*) сопровождают указание на объект, упомянутый в предтексте или в предситуации. Обратим внимание на то, что указания подбородком и большим пальцем дополняют друг друга: если указание подбородком ориентировано на активацию в зоне внимания слушающего единичного предметного (вещественного) объекта, то с помощью большого пальца активируются абстрактные объекты (и совокупности как разновидности последних).

Описанные взаимоотношения между жестами разных уровней (ручными и указательными) показывают, что при всей самостоятельности двух систем они тесно связаны и могут передавать друг другу выполнение тех или иных функций, если в этом возникает необходимость, что обеспечивает гибкость и надежность функционирования дейктической жестикуляционной системы.

В заключение данного раздела приведем данные о том, какие значения (из предложенного выше списка параметров) предпочитают те или иные дейктические жесты — ручные и головные (табл. 4_22—4.23).

Таблица 4_22

Значение параметра	Параметр	Значение параметра
когнитивное указание ♂БК, ●ПГ, ОЛ	связанность указаний	объектно-связанное указание ↗Подб, БП, УП
недоступный объект ♂БК, ●ПГ, БП	доступность объекта	доступный объект ↗Подб
ситуация ♂БК, ОЛ	противопоставление объект — ситуация	объект УП
место ♣ГВ	противопоставление объект — место	объект ↗Подб
одушевленный ♂БК, БП	одушевленность объекта	неодушевленный ♣ГВ

Значение параметра	Параметр	Значение параметра
совокупность ♂БК, ●ПГ, БП, ОЛ	множественность объекта	единичный объект УП
дальний ♂БК, ●ПГ, БП, УП, напряженная ладонь	расстояние до объекта	близкий ОЛ, свободная ладонь
анафорический жест ♣ГВ, ●ПГ, ♂БК, полусогнутая рука, нежесткая связка	активация объекта	активация объекта ↗Подб, БП, прямая рука, жесткая связка
нейтральные конструкции ●ПГ, ОЛ	контрастность указания	контрастные конструкции ♣ГВ, УП, БП

Таблица 4_23

Головной жест	Набор признаков	Ручной жест	Набор признаков
♂БК	когнитивное указание недоступный объект ситуация одушевленный объект совокупность отдаленный объект анафорическое указание	ОЛ	когнитивное указание ситуация совокупность нейтральные конструкции близкий объект
●ПГ	когнитивное указание недоступный объект совокупность отдаленный объект анафорическое указание нейтральные конструкции	УП	отдаленный объект объектно-связанное указание объект единичный объект контрастные конструкции
♣ГВ	место анафорический жест неодушевленный объект контрастные конструкции	БП	недоступный объект одушевленный объект совокупность отдаленный объект объектно-связанное указание активация объекта контрастные конструкции
↗Подб	объектно-связанное указание доступный объект объект активация объекта		

4.5. Жестикуляционные синтаксические конструкции

В качестве заключения этой главы мы хотели бы разобрать несколько примеров, которые иллюстрируют две основные жестикуляционные конструкции, сочетающие головные и ручные указательные жесты, обращенные **на один и тот же объект указания**.

В первой конструкции, которую мы называем **дейктической лигатурой**, головной и ручной указательные жесты совмещены во времени и синхронизированы с одной и той же точкой в высказывании. Синхронизация с одной и той же точкой в высказывании заключается в том, что в дейктической лигатуре второй жест начинается, когда первый жест еще не закончился, т. е. фаза ретракции первого жеста еще не завершена, но уже начинается приготовительная стадия второго жеста. Таким образом, между жестами внутри дейктической лигатуры нет жестикуляционной паузы, см. примеры 4.5_1–4.5_4.

4.5_1

Дело в том, что я, так же, как и вы, только ^{ГВ,ОЛ}▼{сейчас} вот сегодня узнал об этом...

Подробно	сей	час	(пауза)
	экспозиция жеста ^{ГВ}	апекс жеста ^{ГВ}	пост-ударное удержание
		экспозиция жеста ОЛ	апекс жеста ОЛ, ретракция жеста

Ю. Мамин, В. Вардунас. Фонтан, 1989

4.5_2

^{♂БК,БП}{Вон Сансанчу} уже ордер дали!

Подробно	во	нсан	са	нчу
	начало экспозиции жеста ^{♂БК}	экспозиция ^{♂БК}	апекс ^{♂БК}	ретракция ^{♂БК}
		экспозиция БП	апекс БП	ретракция БП

Ю. Чулюкин, Б. Бедный. Девчата, 1961

4.5_3

Послушай, Хасан, ты не видел ^{♂ПГ,ОЛ}{тут парень не проходил?}

Подробно	тут	па	реньне	прохо	дил
	экспозиция ^{♂ПГ}	апекс ^{♂ПГ}	ретракция ^{♂ПГ} , начало жеста ОЛ	экспозиция ОЛ	апекс ОЛ

В. Чеботарев и др. Человек-амфибия, 1962

4.5_4

↑Подб, УП, ↑Подб{Вы не могли бы прокатиться со мной на этом} самолете?

подробно	вы	немог	ли	быпрокати	ца	со	мной	наэтом
	начало ↑Подб	экспозиция ↑Подб	апекс ↑Подб	ретракция ↑Подб	ретракция ↑Подб	начало ↑Подб	апекс ↑Подб	ретракция ↑Подб
			экспозиция УП	апекс УП	ретракция УП			

Г. Данелия, Г. Шпаликов. Я шагаю по Москве, 1963

Во второй конструкции, которую мы называем **дейктической последовательностью**, головной и ручной указательные жесты относятся к двум последовательным фразам, но имеют один и тот же референт. Это означает, что между дейктическими жестами в случае последовательности имеется жестикуляционная и/или временная пауза, т. е. первый жест последовательности успевает совершить полный цикл, прежде чем начнется второй жест, см. примеры 4.5_5—4.5_10.

4.5_5

демонстрация улова{Зато вон сколько рыбы наловили.} ↑Подб{Вон видишь}, сколько у меня!

Н. Калинин, А. Рыбаков. Кортик, 1973

4.5_6

ОЛ{Видишь то место?} ↑Подб{Вон}, пожарный щит.

Ю. Чулюкин, Б. Бедный. Девчата, 1961

4.5_7

Вон он стоит, ОЛ{даже себя} виноватым не считает. ↑Подб{Разве} вы не видите?

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

4.5_8

Ай да УП{старички!} ↑Подб{Вот это} я понимаю!

А. Птушко, В. Лифшиц. Сказка о потерянном времени, 1964

4.5_9

— Где господин капитан первого ранга Ушаков? ●ПГ{— На стрельбище.} УП{Вон!}

М. Ромм, А. Штейн. Адмирал Ушаков, 1953

4.5_10

— А ты? — ↑Подб на голубя в клетке{Да вот}, ОЛ на этого же голубя{Чистого загнал}.

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

Дейктическая лигатура достаточно неплохо зафиксирована на материале нашего корпуса (30 примеров). Дейктических последовательностей кореферентных разноуровневых (ручных и головных) жестов существенно меньше — только шесть (все они приведены выше).

В качестве кореферентных могут выступать также сочетания разных головных указаний (примеры 4.3_11—4.5_15).

4.5_11

•ГВ{— Чего у тебя в ручке-то?} — Дубина какая-то... •ГВ{— Так вот эта дубина } и есть слега.

С. Ростоцкий, Б. Васильев. А зори здесь тихие..., 1972

4.5_12

— А где он? — Он ♂БК{там} остался. ●ПГ{За тем} поворотом.

Е. Шерстобитов. Акваланги на дне, 1966

4.5_13

Мы ее ♂БК в сторону входной двери{в двух} шагах от забора ●ПГ в том же направлении{выкопали}.

А. Рогожкин. Операция «С Новым годом!», 1996

4.5_14

Виктор Николаевич! ♂БК на табличку{Вы что}, ^Подб на тот же объект{читать} не умеете?

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

4.5_15

Товарищи. У кого есть какие ^Подб на Борщева{вопросы...} ♂БК на него же{к Борщеву}?

Г. Данелия, А. Бородянский. Афоня, 1975

Всего сочетаний головных жестов в виде дейктических последовательностей также немного — всего пять контекстов на весь корпус. Естественно, 11 примеров не дают нам возможности проводить статистический анализ. Единственное, что по имеющимся примерам мы можем сказать определенно, что разрешены, по-видимому, любые последовательности жестов: есть примеры и на дистанционный повтор головного жеста (4.5_11), и на последовательности боковой кивок — поворот головы (4.5_12—4.5_13), боковой кивок — указание подбородком (4.5_14), указание подбородком — боковой кивок (4.5_15). Точно так же встречаются разные последовательности ручных и головных жестов. Мы не увидели сочетаний указания БП с каким-либо иным указанием и сочетания поворот головы — боковой кивок, но при таком небольшом количестве примеров мы не можем сказать с уверенностью, что эти сочетания в принципе невозможны.

Таким образом, подборка примеров на дейктические последовательности, т. е. на сочетания кореферентных жестов полного цикла осуществления со смысловой, синтаксической или жестикуляционной паузой между жестами, предварительно подводит нас к мысли, что в этом случае возможны любые комбинации указательных жестов.

Совершенно иная картина наблюдается при осуществлении дейктических лигатур. Во всех 30 случаях, когда мы имеем дело с дейктической лигатурой, головной жест начинается осуществляться **раньше** ручного указательного жеста и при этом головной указательный жест может быть любым. Статистика сочетаний следующая (табл. 4_24).

Таблица 4_24

Головной жест	Ручной жест	Абсолютное количество	Относительное количество
боковой кивок	большой палец	3	10%
боковой кивок	указание указательным пальцем	2	7%
боковой кивок	открытая ладонь	3	10%
голова вперед	открытая ладонь	2	7%
голова вперед	указательный палец	1	3%
поворот головы	открытая ладонь	2	7%
поворот головы	большой палец	1	3%
поворот головы	открытая ладонь	2	7%
поворот головы	указательный палец	1	3%
указание подбородком	открытая ладонь	3	10%
указание подбородком	указательный палец	3	10%
остальное: в руке находится какой-либо спойлер, или рука не попадает в кадр, т. е. мы не можем точно определить тип ручного жеста		7	23%

Как видим, никаких отчетливых предпочтений в сочетаемости не замечается, однако соблюдаются две важные закономерности.

1. Головное и ручное указание не должны противоречить друг другу с точки зрения зоны осуществления, а именно:

— все головные указания могут сочетаться с указанием открытой ладонью или указательным пальцем, поскольку, как мы говорили выше, эти ручные указательные жесты свободно размещаются как в зоне видимости, так и в невидимой зоне;

— указание большим пальцем предпочтительно сочетается с указаниями в невидимую зону (*боковой кивок* и *поворот головы*) и не сочетается с указаниями в зону видимости (*голова вперед* и *указание подбородком*);

— при этом сочетание указания большим пальцем и головных жестов, обращенных в зону видимости, теоретически вполне возможно (как мы показали в Главе 3, вполне реальны указания большим пальцем вперед и вбок, т. е. в зоне видимости); однако сочетание головных жестов в зоне видимости с указанием большим пальцем, обращенным назад, в составе дейктических лигатур является чрезвычайно проблематичным, поскольку между двумя жестами в этом случае должно произойти переключение зон, что автоматически приведет к разрушению лигатуры и к ее превращению в простую дейктическую последовательность.

2. В составе дейктических лигатур головное указание всегда предшествует ручному указанию, что принципиально отличает дейктические лигатуры от дейктических последовательностей.

Таким образом, дейктические лигатуры должны, по-видимому, рассматриваться как единое дейктическое событие, в котором головной жест

1) задает степень абстрактности указания (объект указания находится в общей зоне видимости говорящего и слушающего — жесты *голова вперед* и *указание подбородком* — или в невидимой зоне — жесты *поворот головы* и *боковой кивок*);

2) задает более тонкие различия между объектами указания внутри данной зоны (выбор между жестом *голова вперед* и *указанием подбородком* для видимой зоны и между жестом *поворот головы* и *боковой кивок* — для невидимой), а затем ручное указание проводит дальнейшую тонкую референциальную и прагматическую калибровку объекта указания в уже обозначенной головными указаниями зоне.

Это хорошо согласуется с разной степенью абстракции головных и ручных указательных жестов, которая может быть описана следующей шкалой:

абстрактные указания в невидимой зоне		предметные указания в зоне видимости		ручные указания
возможность помыслить	→	возможность увидеть	→	возможность коснуться
объект		объект		объекта
мысль		зрение		касание

Таким образом, головные указания в дейктических лигатурах, благодаря своей способности уникальным образом различать степень абстрактности объекта указания, представляют говорящему возможность постепенно подводить адресата к объекту указания, первоначально ориентируя его в дейктическом пространстве и лишь после этого характеризуя объект с точки зрения его точного местоположения, референциальных свойств и с точки зрения прагматических намерений самого говорящего.

5. Автодейксис

Условные обозначения:

Я↑ — автодейксис

УП — указание указательным пальцем

ОЛ — указание открытой ладонью

БП — указание большим пальцем

2Н — две руки

5.1. Введение: парадоксы автодейксиса

В ходе живого диалогического общения, как и в ходе устного монолога, указание на самого себя является достаточно частым жестом — не менее частым, чем указание на любые внешние объекты, лежащие вне актуальной в данный момент коммуникативной сферы¹. Судя по частотности этого жеста, он представляет собой не исключение, а правило, т. е. является стандартным дейктическим сопровождением устной речи.

При этом, однако, смысл и назначение этого жеста совершенно неочевидны и, если вдуматься, не вполне понятны. Герберт Кларк в своей статье [Clark 2003: 253], анализирующей разные классы указаний, писал, что местоимения *я* и *мы* парадоксальным образом требуют от говорящего указательного жеста, хотя и не рассматриваются в лингвистике как классические примеры демонстративов. И действительно, если сравнивать речевые и жестикуляционные дейксисы со своего рода дорожными указателями [Бюлер 1993: 86], а такое сравнение используется довольно регулярно, то совершенно непонятно назначение жестикуляционного автодейксиса: на первый взгляд, он производит впечатление дорожного указателя, на котором вместо, к примеру, «Москва» или «На Берлин» написано «Дорожный указатель».

¹ На это указывают как наши базы данных, собранные на материале МУРКО, так и данные работы [Cooperider 2014]. К. Куперрайдер является, по нашим данным, единственным исследователем, посвятившим солидную работу анализу автодейксиса (на материале американского английского).

Далее, если вдуматься, то оказывается совершенно неочевидным ответ на вопрос: на что именно указывает человек, когда он осуществляет жестикуляционный автодейксис, — на себя как личность, на себя как тело, или существуют еще какие-то возможности? Где находится тот объект, на который производится жестикуляционное автоуказание, и какова природа этого объекта?

Примечание. В работе [Cooperrider 2014] автор различает автоуказания на личность (self-points), указания на части тела или на тело целиком (body-points) и телесные метки (body-anchors, букв. «телесные якоря») — жестикуляционная апелляция к частям тела, которые традиционно связываются с теми или иными эмоциями и ментальными действиями (сердце для переживаний, голова для мыслей и под.). Основная часть данной главы будет посвящена автоуказаниям на личность, в терминологии Куперрайдера. Остальные типы автоуказаний будут упомянуты вскользь, поскольку самые интересные лингвистические процессы, с нашей точки зрения, протекают именно в зоне автоуказаний на личность.

И наконец, наблюдения показывают, что указующая рука в случае автодейксиса может иметь разную конфигурацию. Это тоже является своего рода парадоксом — ведь в случае автодейксиса и объект указания, и субъект указания являются одной и той же постоянной сущностью. Так какие же факторы влияют на выбор конфигурации указующей руки? Или выбор конфигурации совершенно свободен и не несет какого-то дополнительного смысла?

Итак, с одной стороны, мы имеем достаточно частотный дейктический жест, настолько обычный, что ни сам говорящий, ни слушающий, ни сторонний наблюдатель чаще всего не обращают на него внимания. С другой стороны, мы имеем местоимение первого лица, которое имеет кристально ясную семантику (я — тот участник коммуникативного акта, реплика которого звучит в данный момент). И при этом совершенно непонятен смысл соединения, сосуществования этих двух абсолютно стандартных явлений.

В данной главе мы хотели бы, во-первых, перечислить основные жестикуляционные типы автодейксиса, а во-вторых, предложить некоторые версии, объясняющие перечисленные выше парадоксы. Сразу заметим, что материал будет рассматриваться исключительно с лингвистических позиций, хотя проблема я, его идентичности, самоидентификации, функционирования, целостности и множественности — это проблема, естественно, не только и не столько лингвистическая, сколько психологическая и философская. Мы, однако, в силу специфики наших личных интересов, ограничим себя чисто лингвистической точкой зрения.

5.2. Где находится я?

Предметом рассмотрения в данной главе будут около 400 примеров автодейксиса, отобранных из МУРКО. Разумеется, объем материала не слишком велик, но, с нашей точки зрения, достаточен для предварительных выводов.

Будем считать, что говорящий знает, где именно находится я, и при автодейксисе на личность говорящего, а не на части его тела указывает именно на это место. Тогда точкой я следует считать небольшую зону в районе диафрагмы или чуть выше (на рис. 5.2_1 именно в точку я ранит святого Себастьяна одна из стрел).

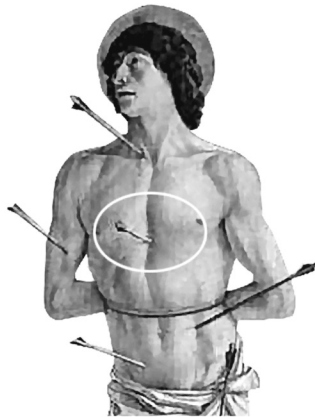


Рис. 5_1. Точка я

Именно в точку я направлена основная часть жестикуляционных автодейксисов. Существенные отклонения от нее возможны, но лишь в результате специальных обстоятельств, например, когда рука говорящего готовится сделать следующий жест, который так же, как и автодейксис, апеллирует к телу говорящего, но к другой его части (например, говорящему требуется направить следующий жест за спину): в таких случаях возможно смещение указующей руки в сторону от точки я.

Точка я является зоной, к которой говорящий направляет своим жестом **интеллектуальное** внимание слушающего. Поскольку говорящий апеллирует к интеллектуальному восприятию слушающего, а не к его органам чувств (прежде всего — к слуху и зрению²), то точка я должна расцениваться как нематериальный объект, невзирая на то что расположена она на вполне матери-

² Говорящий — именно вследствие того, что он говорит и его речь воспринимается слушающим, — в прототипическом случае доступен слуху и зрению слушающего, что делает апелляцию к слуху и зрению при автодейксисе избыточной.

альном носителе — теле говорящего. Нематериальность точки я имеет достаточно интересное следствие, которое отличает автодейксис, апеллирующий к личности, от остальных типов дейксиса. Как мы показали в Главе 2, в системе русских ручных дейктических жестов различаются, с одной стороны, классические (прототипические, абстрактные) дейктические жесты (указания рукой, т. е. открытой ладонью, ОЛ, и указания пальцем, УП), которые не предполагают прикосновения к объекту указания, а с другой стороны, касания, т. е. конкретные указательные жесты, которые предполагают прикосновение к объекту указания (жесты *положить ладонь на что-л., поднять в руке что-л., пристукнуть по чему-л. пальцем* и проч.). Классические указательные жесты и касания различаются прежде всего тем, что в касаниях ориентация и конфигурация указующей руки в значительной степени определяются формой и ориентацией объекта указания, классические же указательные жесты формируются под влиянием нематериальных, в том числе и лингвистических факторов. Поскольку точка я нематериальна, то для автодейксиса различие между касаниями и классическими (абстрактными) указательными жестами оказывается несущественным. В результате автодейксис может осуществляться как в режиме касания тела говорящего, так и просто движением указующей руки в направлении точки я, без осуществления касания, при этом различие касания/некасания не влияет на значение автодейксиса и диктуется только артикуляционными факторами.

Несколько примеров, однако, выбиваются из основной топологической схемы осуществления автодейксиса. Они относятся к ситуации, когда автодейксис предполагает обращение не к интеллекту слушающего, а к его зрению. В случае если говорящий предполагает, что слушающий не видит его, или предлагает собеседнику обратить на себя не интеллектуальное, а зрительное внимание³, он указывает не на точку я, а на зону я. Зоной я является прямоугольник, расположенный между ключицами и пупком (рис. 5_2).

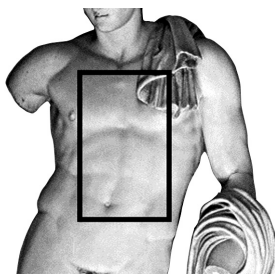


Рис. 5_2. Зона я

³ Эти случаи попадают в группу телесных автоуказаний (body-points) по Куперрайдеру.

При апелляции к органам чувств слушающего говорящий указывает на себя открытой ладонью, обращенной к телу, и при этом пальцы направлены на края зоны я (рис. 5_3), т. е. говорящий указывает на себя и одновременно оставляет открытой зону я, чтобы слушающий мог эту зону увидеть, ср. пример 5.2_1.



Рис. 5_3. Указание на двухмерную зону я

5.2_1

Сейчас в милиции изобрели такую пробирку, в которую как — фу! — дыхнешь
 2Н,Я†ОЛ{так сразу видно}, пил человек или не пил.

Э. Рязанов, Э. Брагинский. Берегись автомобиля!, 1966

В этом случае зона я выступает как некоторая двухмерная геометрическая фигура. Изредка зона я трактуется говорящим не как планиметрическая, а как стереометрическая фигура, имеющая объем и, соответственно, вес. В таких случаях говорящий демонстрирует свою зону я слушающему так, как будто она лежит у говорящего в ладонях (см. рис. 5_4, пример 5.2_2).



Рис. 5_4. Указание на трехмерную зону я

5.2_2

— Вы сказали Иннокентий. Это я. — Батюшка, что «вы»? 2Н,Я†ОЛ{— Нуу, я это.} Отец Иннокентий.

О. Фомин и др. День выборов, 2005

Количество примеров, в которых *я* трактуется как имеющее материальную (двухмерную или трехмерную) природу, достаточно невелико и не оказывает существенного влияния на статистические распределения, которые мы приводим ниже.

5.3. Основные понятия и термины

5.3.1. ВСТРОЕННЫЕ И НЕЗАВИСИМЫЕ ЖЕСТЫ

В работе [Magno-Caldognetto, Poggi 1997: 34] авторами перечислены основные режимы (в работе — *модусы*) соотношения жеста и слова:

1) повтор, когда жест дублирует значение, которое языковыми средствами выражено в высказывании:

5.3_1

А какая разница, кто вам скажет — он или $Я \uparrow_{OL}\{я\}$?

А. Коренев и др. Вас вызывает Таймыр, 1970

5.3_2

Это $Я \uparrow_{UP}\{я\}$ разбил!

А. Сурикова, В. Еремин. Хочу в тюрьму, 1998

2) дополнение, когда жестикуляция добавляет в сопровождающее высказывание некоторое значение, при том что высказывание само по себе является вполне завершенным (в примере 5.3_3 автодейксис добавляет во фразу компонент ‘Лебедев — это я’, а в примере 5.3_4 — ‘джентльмены — это мы’)

5.3_3

[Лебедев] Ибо нищ и наг, и атом в коловращении людей. И кто почитит $Я \uparrow_{UP}\{Лебедева\}$?

В. Бортко. Идиот, 2003

5.3_4

У нас в клубе принято $Я \uparrow_{OL}\{джентльменам\}$ верить на слово.

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

3) замещение, когда жест используется вместо слова или словосочетания, а высказывание без жеста является незавершенным или неполным (в примере 5.3_5 автодейксис замещает отсутствующее слова *моя*, в примере 5.3_6 — словосочетание *он меня*):

5.3_5

В этом прежде всего заслуга $Я \uparrow_{OL}[пауза]$ его родных.

М. Захаров, Г. Горин. Тот самый Мюнхгаузен, 1979

5.3_6

Высек УП на Рогожина, Я↑УП[пауза] и тем самым запечатлел.

В. Бортко. Идиот, 2003

4) конфликт, когда значение жеста противоречит значению высказывания (встречается достаточно редко, к дейктическим жестам отношения не имеет, далее обсуждаться не будет):

5.3_7

— Сеня, ты уже дошел до кондиции? — До какой? — До нужной? утвердительный кивок{— Нет}.

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

5) автономность, когда жест выражает значение, полностью отсутствующее в параллельном речевом ряде:

5.3_8

Не-не, Я↑ОЛ{это} полный бред!

Д. Дьяченко и др. День радио, 2008

6) И наконец, последним способом, которым жестикуляция может сочетаться с параллельным речевым рядом, является режим **пантомимы**, когда речь отсутствует, а жест выступает как самостоятельное высказывание.

Далее мы будем называть **встроенными автодейксисами** те автоуказания, которые используются в режиме повтора, дополнения и замещения (пп. 1–3 выше), т. е. встроены в высказывание, которое сопровождают, а **независимыми автодейксисами** — автоуказания, которые используются в автономном режиме (п. 5).

Среди встроенных жестов полезно выделить **я-синхронные жесты**, ударная стадия которых совпадает с местоимением я или его производными. Все остальные типы соотношения местоимения я и автодейксиса (независимые и встроенные, но не я-синхронные) мы будем называть **асинхронными**.

5.3.2. БАЗОВЫЕ АВТОДЕЙКСИСЫ И АВТОДЕЙКСИСЫ-PORTEMANTEAUX

В Главе 2 были рассмотрены классические ручные дейктические жесты и было показано, что разные аспекты значения исследованных дейксисов отражаются в разных параметрах жестикулирующей руки — прежде всего, в конфигурации и ориентации ладони.

Поскольку при автодейксисе ориентация ладони практически всегда имеет вынужденный характер, то для анализа автоуказания, по-видимому, следует различать только автоуказание пальцем (рис. 5_5) и автоуказание открытой

ладонью (рис. 5_6) — далее Я↑УП и Я↑ОЛ. Эти две конфигурации указующей руки мы будем называть **базовыми автодейксисами**.



Рис. 5_5. Автоуказание пальцем



Рис. 5_6. Автоуказание открытой ладонью

Кроме того, как показал анализ материала, в сфере дейктической жестикуляции, обращенной на самого говорящего, часто встречаются **жесты-portemanteaux**, в которых значение автодейксиса передается движением руки к точке я, но ладонь при этом принимает форму недейктического жеста. На нашем материале было обнаружено три разновидности автодейксиса-portemanteau: *ладонь к груди*, *кулак* и *щепоть*. Ниже, после того, как нами будут рассмотрены базовые автодейксисы, мы опишем и основные свойства автодейксисов-portemanteux.

5.3.3. Зона действия жеста

Во Введении мы ввели такое понятие, как зона действия жеста (см. § 1.3.1). Как известно, обычно жест осуществляется в три стадии — подготовительная стадия (экспозиция), ударная часть (апекс) и ретракция. Кроме того, очень часто в жест добавляются предударное и пост-ударное удержания (holds) — задержки в осуществлении жеста, когда активный орган фиксируется в стадии экспозиции (предударное удержание) или в стадии удара (пост-ударное удержание). **Зоной действия жеста** мы будем считать ту часть сопутствующей жесту фразы, которая соответствует ударной части жеста и пост-ударному удержанию, если оно имеется. Так, в примере 5.3_8 зона действия жеста сов-

падает со словом *это*, в примере 5.3_2 — со словосочетанием *я разбил*, в примере 5.2_1 — со словосочетанием *сразу видно*, в примере 5.2_2 — с фразой *Нууу, я это*.

5.4. Базовые автодейксисты

5.4.1. КОНФИГУРАЦИЯ ЛАДОНИ И ХАРАКТЕРИСТИКИ КОНТЕКСТОВ

Базовые автодейксисты Я↑ОЛ и Я↑УП заметно различаются с точки зрения их отношений с сопровождающей речью. Табл. 5_1 показывает распределение встроенного и независимого режима употребления этих автодейксистов.

Таблица 5_1

Тип употребления Тип автодейксиста	Встроенный автодейксист	Независимый автодейксист
Я↑ОЛ	149	50
Я↑УП	62	1
$\chi^2=16,9$, $p=3,92-05$, распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, четверть всех автодейксистов ОЛ употребляется в независимом режиме, т. е. в сопровождающем жестикуляцию тексте нет ни самого слова *я*, ни его производных, ни форм, в которые может быть включена сема 1-го лица (глаголы, слова типа *сам*, *собственный*), ни личных имен говорящих. Один пример такого рода употреблений уже был приведен выше (5.3_8), вот еще несколько:

5.4_1

Нет, Юрий Я↑ОЛ{Федорович}! Почему эта тема хуже?

Д. Дьяченко и др. День радио, 2008

5.4_2

С твоими Я↑ОЛ{поучениями ты бы} выступал у себя на рынке!

Э. Рязанов, Э. Брагинский. Берегись автомобиля!, 1966

5.4_3

...если бы не увидел, что она оказала тебе Я↑ОЛ{высший почет}, проводив тебя до самых подхват автодейксиста{дверей класса}...

Г. Казанский, Л. Лагин. Старик Хоттабыч, 1956

Единственный же пример, в котором в независимом режиме употребляется автодейксист УП, не вполне показателен (5.4_4):

5.4_4

прагматический жест *ткнуть пальцем*{Все} Я↑УП{люди} прагматический жест *ткнуть пальцем*{любят редких животных}, а {туристов в Конго}, я уверен, не все!

Д. Дьяченко и др. День радио, 2008

В примере 5.4_4 мы, вероятнее всего, имеем дело с довольно частотным явлением, **аккомодацией жестов**, когда в жестикуляционном континууме ретракция предшествующего жеста влияет на ударную часть последующего: автодейксис здесь находится между двумя жестами *ткнуть пальцем* в значении назидания, активной аргументации, так что конфигурация руки в автодейксисе (Я↑УП) может иметь зависимый, индуктивный характер. А если это так, то мы можем утверждать, что на нашем материале ни разу не встретились примеры независимого автодейксиса УП, при том что независимый автодейксис ОЛ чрезвычайно частотен.

Иными словами, для того, чтобы говорящий указал на себя указательным пальцем, в сопровождающем высказывании, непосредственно относящемся к этому автодейксису, обязательно должна присутствовать словесная отсылка к говорящему — в любой форме (местоимение, глагол, имя говорящего). Напротив, автодейксис Я↑ОЛ свободен от таких ограничений и может быть употреблен и в тех случаях, когда в сопровождающем высказывании нет ни одного маркера первого лица.

Здесь естественным образом возникают два вопроса: 1) почему говорящий использует жестикуляционное указание на себя, если в высказывании нет показателей 'я', 2) почему в том случае, если в сопровождающем высказывании нет показателей 'я', говорящий при автодейксисе выбирает указание Я↑ОЛ, а не Я↑УП?

5.4.2. Автодейксис-диктум и автодейксис-перформатив

Начнем с первого вопроса. Тот факт, что автодейксис Я↑УП жестко связан с наличием местоимения я и сходных лингвистических явлений в текстуальной части высказывания, позволяет нам считать, что автодейксис УП относится к 'я', входящему в диктум, т. е. в содержательную зону значения данного высказывания. Иными словами, автодейксис Я↑УП указывает на 'я', которое прежде всего является топиком данного высказывания, и лишь во вторую очередь маркирует **сам акт высказывания**.

Если это так, то мы можем предположить, что автодейксис ОЛ обозначает **не** диктальное 'я'.

Действительно, каждое высказывание может включать или не включать в себя диктальное местоимение первого лица (я или мы), т. е. показатель первого лица **как предмет речи**, но обязательно включает в себя перформативное

первое лицо ('я'), поскольку каждое высказывание имеет при себе перформативный префикс, обозначающий тот тип иллокуции, который в данный момент осуществляет говорящий (<Я говорю>, <Я спрашиваю>, <Я обещаю> и т. д.; ср. [Ross 1970]). В большинстве высказываний перформативный префикс функционирует в скрытом, подразумеваемом виде, но иногда формулируется и на поверхностном уровне:

5-4_5

А я вам говорю, Герснер, учтите...
Но у меня еще один особо важный вопрос...
Это я спрашиваю, что случилось.
Это я вас хочу спросить, почему...
И я говорю, понимаете, вот...
Я прошу понять меня правильно...

Таким образом, сема 'я' присутствует в любом высказывании, и если ее нет на уровне содержания, диктума, то она обязательно имеется в составе скрытого перформатива.

Итак, мы различаем диктальное и перформативное 'я' и считаем, что автодейксист Я↑УП апеллирует к диктальному 'я', в то время как автодейксист Я↑ОЛ апеллирует к 'я' перформативному. Режим встроенного автодейксиста в значительной степени нейтрализует эти различия, но они выходят на первый план в независимом режиме жестикюляции, при котором используется исключительно автодейксист Я↑ОЛ; автодейксист Я↑УП употребляется только во встроенном режиме.

5.4.2.1. Контрастные и нейтральные конструкции

Если автодейксист Я↑УП относится к диктальному 'я', естественно ожидать, что он должен реагировать на различия в типах речевых конструкций, включающих в себя 'я'. Воспользуемся различием контрастных и нейтральных контекстов. В контрастных контекстах местоимение я попадает под эмфатическое выделение (примеры 5-2_2, 5-3_1, 5-3_2) или сочетается с выделяющими частицами *-то, вот*. Нейтральными мы будем считать все остальные контексты. Табл. 5_2 демонстрирует соответствующие данные.

Таблица 5_2

Тип автодейксиста Тип контекста	Я↑ОЛ	Я↑УП
Контрастный	55	76
Нейтральный	25	13
$\chi^2=6,7$, $p=9,67-03$, распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, автодейксис Я↑ОЛ не реагирует на различие конструкций. Напротив, автодейксис Я↑УП отчетливо предпочитает контрастные контексты и заметно реже средних распределений встречается в нейтральных конструкциях. Таким образом, речевая конструкция (противопоставление контрастных и нейтральных контекстов) имеет значительное влияние на диктальный автодейксис Я↑УП, а перформативный автодейксис Я↑ОЛ практически не затрагивает⁴.

5.4.2.2. Длительность автодейксиса

Интересно проследить, связаны ли между собой зона действия жеста и тип автодейксиса. Будем считать, что автодейксис связан со **словом**, если в зону действия жеста попадает только одна словоформа (иногда — вместе с примыкающими к ней клитиками), и со **словосочетанием**, если в зону действия жеста попадает больше одного фонетического слова. При этом выведем из рассмотрения однословные реплики (типа *Мне-то?*, *Представляет?*), в которых диапазон зоны действия жеста не имеет вариантов. Данные представлены в табл. 5_3.

Таблица 5_3

Тип автодейксиса Зона действия жеста	Я↑ОЛ	Я↑УП
Слово	84	40
Словосочетание	102	21
$\chi^2=7,7$, $p=5,66-03$, распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, в случае автодейксиса Я↑ОЛ выбор между зоной действия жеста длиной в одну словоформу и длиной в словосочетание практически равновероятен. Напротив, автодейксис Я↑УП задает зону действия длиной в одно слово.

Объясняется это, с нашей точки зрения, тем, что длительность автодейксиса Я↑УП, ориентированного на 'я' как на часть диктума, определяется тем, что 'я' в составе диктума обычно представлено одной словоформой (будь то сами местоимения *я*, *мы*, *мой*, *наш* или личные имена говорящих, глагольные словоформы первого лица). Напротив, автодейксис Я↑ОЛ, ориентированный на скрытый перформатив высказывания, не связан с какой-либо конкретной словоформой, а длится столько, сколько длится, с точки зрения говорящего, соответствующий перформатив. Таким образом, автодейксис УП можно считать сегментным, а автодейксис ОЛ — суперсегментным автодейксисом. Если обо-

⁴ Аналогичные результаты получены К. Куперрайдером на англоязычном материале [Cooperrider 2014: 7–8].

значить границы зоны действия жеста фигурными скобками, то мы заметим, что зона действия жеста, подобно интонационному контуру, в значительном числе случаев хорошо совпадает с синтаксическими границами фразы:

5.4_6

Только я Я↑ОЛ{если ты не возражаешь} я бы все же взяла вот эти...

Я тебя разбудил Я↑ОЛ{извини пожалуйста} я не подумал

Эта твоя независимость Я↑ОЛ{ну зачем она мне?}

Я↑ОЛ{Почему я должна ехать} на метро?

А ты знаешь Я↑ОЛ{во сколько я ложусь?}

5.4.3. ВЫБОР КОНФИГУРАЦИИ ЛАДОНИ

Если принять предложенное разделение автодейксисов на диктальный и перформативный, можно задаться вопросом, почему для перформативного дейксиса выбрано указание Я↑ОЛ, а для диктального — указание Я↑УП?

Анализ системы ручных указательных жестов в Главе 2 показал, что, во-первых, для указания УП характерна трактовка объекта указания как **точечного** объекта стабильной структуры, в то время как в случае указания ОЛ объектом указания является ситуация, **событие**, расположенное в трех измерениях и развивающееся во времени. Во-вторых, указание УП обычно используется в идентификациях типа *Х это Y*, в которых обе части идентификации (*Х* и *Y*) являются понятийными и, следовательно, речевыми объектами. Напротив, указание ОЛ тяготеет к идентификациям структуры *Вот X*, в которых *X* является понятием и, соответственно, **словом**, а введенный с помощью данной идентификации объект является конкретным предметным или событийным (т. е. **внеречевым**) примером реализации данного понятия (*это*-идентификация осуществляет категоризацию объекта указания, а *вот*-идентификация — экземпляфикацию категории).

Отметим, что диктальное 'я' как составная часть высказывания может рассматриваться как **точечный речевой объект** стабильной структуры. Напротив, перформатив 'я говорю' логично трактовать как **внеречевое событие**, развивающееся во времени. Если принять такую точку зрения, то обе упомянутые выше закономерности в выборе конфигурации указующей руки в приложении к автодейксису должны приводить к тому, что автодейксис Я↑УП будет использоваться для диктального автоуказания, а автодейксис Я↑ОЛ — для перформативного.

Примечание. Именно этим, с нашей точки зрения, вызван тот факт, что перформативный автодейксис Я↑ОЛ не употребляется в режиме пантомимы

(см. с. 181): на всем нашем материале (204 случая автодейксиса Я↓ОЛ) последний ни разу не был употреблен как самостоятельное высказывание, без сопровождающей речи. Что касается автодейксиса Я↓УП, то здесь ситуация иная — из 47 случаев его употребления в двух случаях автоуказание пальцем использовалось в режиме пантомимы и в обоих случаях «переводилось» с жестикуляционного языка на словесный совершенно однозначно: ‘это я Р’, где Р, предикат, понятен обоим собеседникам из предшествующей ситуации, а жестикулирующий субъект своей пантомимой утверждает, что это именно он является субъектом, причиной, виновником или каким-то другим актором данного предиката. Очевидно, что раз автодейксис Я↓ОЛ апеллирует к перформативу, то он в обязательном порядке должен быть связан с событием высказывания, поскольку перформатива без акта высказывания не существует. Напротив, автодейксис Я↓УП, связанный не с событием речи, а с ее содержанием, может передавать это содержание и без речи, в режиме пантомимы.

5.4.4. ЗАЧЕМ ГОВОРЯЩЕМУ ПЕРФОРМАТИВНЫЙ АВТОДЕЙКСИС?

Попытаемся ответить еще на один вопрос: зачем вообще говорящему указывать на перформативное ‘я’? Логика указания на диктальное ‘я’ достаточно прозрачна: в режиме замещения и дополнения (см. § 5.3.1) такое указание проясняет валентный и содержательный состав сопутствующего высказывания; в режиме повтора автодейксис либо дублирует содержание высказывания⁵, либо добавляет в него те или иные смысловые обертоны (в частности, автодейксис УП, апеллирующий к диктальному ‘я’, может добавлять к нему контрастное выделение, подчеркивание, отсутствующее в других модусах данного высказывания).

Но в чем смысл перформативного автодейксиса?

В § 2.2.2.4 мы уже писали о том, что для русской дейктической жестикуляции чрезвычайно характерна жестикуляционная фраза, т. е. последовательность жестов, структуры ‘ты — он — ты’, которая может быть переведена примерно следующим образом: ‘обрати внимание’ — ‘фиксация объекта’ — ‘обрати внимание’ (одно из двух ‘ты’ часто опускается; примеры см. там же).

Мы предполагаем, что перформативный автодейксис используется по сходной схеме: говорящий обращает внимание слушающего на тот факт, что

⁵ Дублирование содержательной части устного высказывания разными модальными средствами — фонетическим, интонационным, жестикуляционным — явление достаточно частотное и связано с принципиальной мультимодальностью устного высказывания (см. § 1.4).

«**я (говорящий) говорю**». Таким образом, можно предположить, что перформатив, лежащий в основе любого устного высказывания (скрытый перформатив), включает в себя не только глагол говорения в первом лице единственного числа ('говорю', 'прошу', 'требую', 'обещаю' и др.), но и апелляцию к слушающему по схеме 'ты — я — ты' и переводится примерно следующим образом: 'обрати внимание' — 'говорю' — 'тебе'.

Если это так, то реплики, которые сопровождаются перформативным автодейксистом Я↑ОЛ, должны быть в большей степени ориентированы на адресата, чем реплики, содержащие диктальный автодейксист Я↑УП.

Ориентация реплик на адресата может быть выражена разными способами.

1) Реплика может быть провоцирующей, т. е. нацеленной на обязательную реакцию адресата. Такими репликами прежде всего являются вопросы и императивы самой разной структуры.

2) Реплика может содержать обращение.

3) И наконец, ориентация высказывания на адресата может выражаться не на словесном, а на жестикуляционном уровне, а именно, она может сопровождаться жестикуляционной фразой структуры 'ты — я — ты' (одно из двух 'ты' может отсутствовать), см. пример 5.4_7 и рис. 5_7, на котором говорящий сначала делает движение открытой ладонью к адресату (первое 'ты')⁶, затем осуществляет автодейксист ОЛ ('я'), а затем повторяет движение открытой ладонью к адресату (второе 'ты').



Рис. 5_7. Жестикуляционная фраза 'ты — я — ты'

5.4_7

ОЛ к адресату, 'обрати внимание' {Голодать будут} Я↑ОЛ, затем ОЛ к адресату, 'говорю — тебе' {за еду!}

О. Фомин и др. День выборов, 2005

Табл. 5_4 демонстрирует, в какой степени высказывания, ориентированные на адресата, связаны с автодейксистами Я↑ОЛ и Я↑УП.

⁶ *Метафора передачи* по [Николаева 2013].

Таблица 5_4

Ориентация высказывания Тип автодейксиса	На адресата	Нейтральная
Я↑ОЛ	138	56
Я↑УП	18	27
$\chi^2=17,6$, $p=7,74-05$, распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, нейтральная (объективная) ориентация характерна только для Я↑УП, для Я↑ОЛ она не характерна, в то время как для Я↑УП, напротив, не характерна ориентация на адресата.

Примечание. Если посмотреть на типы ориентации более детально, то мы заметим, что в вопросах и императивах (т. е. в провоцирующих высказываниях) автодейксис Я↑ОЛ встречается в 34 % случаев, а автодейксис Я↑УП — только в 15 %, т. е. в два раза реже; автодейксис Я↑УП вообще не встречается на фоне обращений, а для автодейксиса Я↑ОЛ такое сочетание зафиксировано (5 примеров, один из них см. выше, пример 5.4_1); жестикуляционная фраза ‘ты — я — ты’ с автодейксисом Я↑ОЛ встречается в 51 % случаев и только в 29 % случаев — в сочетании с автодейксисом Я↑УП, т. е. разница почти в два раза.

Таким образом, мы считаем, что перформативный автодейксис Я↑ОЛ предназначен для того, чтобы привлечь внимание собеседника к событию высказывания, в то время как диктальный автодейксис Я↑УП прежде всего ориентирован на дублирование или замещение семы ‘я’ как составной части диктума, содержательной зоны высказывания.

5.5. Автодейксисы-portemanteaux

5.5.1. Ладонь к груди

На рис. 5_8 изображен автодейксис, который осуществляется движением открытой ладони к точке я, как и базовый Я↑ОЛ. Различие между этими двумя автодейксисами заключается в том, что в базовом Я↑ОЛ указующая ладонь располагается под тем или иным углом (острым или прямым) к телу говорящего, а при автодейксисе *ладонь к груди* ладонь полностью прилегает к телу⁷.

⁷ В случае не полностью артикулированного, редуцированного автодейксиса *ладонь к груди* ладонь располагается параллельно телу говорящего, не касаясь его.



Рис. 5_8. Автодейксис 'ладонь к груди'

5.5_1

Значит, договорились в смысле Я↓ладонь к груди, 'кандидатура — это я' {кандидатуры}?

Л. Кулиджанов, Н. Фигуровский. Когда деревья были большими, 1961

Вне дейктического поля жест *прижать руку / руки к груди*⁸ используется в двух основных случаях.

Во-первых, в основе этого жеста лежит физиологическая потребность человека приложить руку к левой части груди (*схватиться за сердце*) в тех случаях, когда сильная эмоция нарушает ритмичную работу этого органа (значения жеста 'испуг', 'потрясение').

Во-вторых, этот жест используется в тех случаях, когда говорящему нужно осуществить любой речевой акт, компонентом которого является перформатив 'прошу мне поверить'. Так, в этикетных жестах со значением 'приветствие', 'благодарность', 'извинение' прижатая к груди ладонь означает, что говорящий просит собеседника поверить, что он, говорящий, действительно благодарит собеседника, приветствует его или просит у него прощения. В жесте — речевом действии 'клятва' говорящий просит собеседника поверить, что действие, выраженное некоторой предикацией Р, имеет (имело, будет иметь) место. Жестом — речевым действием 'просьба' говорящий просит собеседника поверить в то, что говорящему очень нужно исполнение его просьбы:

5.5_2

прижимает ладонь к груди {Иван Иванович}, мне бы не хотелось, чтоб здесь произносились чьи-либо фамилии, мы для вас инкогнито...

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

Первый тип значения жеста *прижать руку к груди* отличается от второго тем, что смещен к левой стороне груди. Второй же класс жестов обычно бывает направлен к точке я, и это неудивительно, поскольку в его значение включена перформативная компонента 'прошу'.

⁸ В терминологии К. Куперрайдера этот жест является одной из самых частотных телесных меток (body-anchors), поскольку апеллирует к груди или сердцу как к стандартному месту размещения эмоций.

В случае если сопровождающее жест *прижать руку к груди* высказывание не может быть осмыслено ни как этикетный жест (благодарности, извинения или приветствия), ни как жест — речевое действие (клятва или просьба), жест *прижать руку к груди* или *ладонь к груди* осмысляется как дейктический жест. Восприятию этого жеста как дейктического способствует прежде всего его *я-синхронность* (с местоимением *я*, его производными или перифразами). Так, в примере 5.5_1, в случае, если бы жест *прижать руку к груди* (*ладонь к груди*) выражал идею просьбы, то он бы употреблялся асинхронно, т. е. был бы смещен к началу вопроса или к предикату (*договорились*). Однако в реальности, вследствие его синхронизации со словом *кандидатуры*, он однозначно трактуется как дейктический (*кандидатура — это я, моя кандидатура*).

Таким образом, в случае автодейксиса *ладонь к груди* из жеста *прижать ладонь к груди* заимствуется перформатив, а направление движение ладони к точке *я* передает идею автодейксиса. Тип перформатива зависит от типа речевого акта: если высказывание является утверждением, то перформатив — ‘прошу поверить’; в случае если высказывание является императивом, перформатив — просто ‘прошу’. Отметим, что в вопросах этот жест практически не употребляется (на 41 случай использования данного жеста зафиксировано только два вопроса), и это естественно, поскольку перформатив ‘прошу поверить’, характерный для данного жеста, плохо сочетается с запросом информации, характерным для вопросов.

Еще несколько примеров автодейксиса *ладонь к груди*:

5.5_3

Я повешу на то крыло Я↑ладонь к груди{беднягу Лярошель} и вам придется много плакать. [‘бедняга Лярошель — это я’ + ‘прошу поверить, что я повешусь на том крыле’]

У меня всё с Я↑ладонь к груди{собой}! [‘прошу поверить, что у меня все с собой, а не в другом месте, где-то далеко’].

Чему я Я↑ладонь к груди{лично очень рад}. [‘прошу поверить, что я рад этому’]

Веселый Я↑ладонь к груди{я} человек! [‘прошу поверить, что я веселый человек’]

Пусть уж Я↑ладонь к груди{мне одному отрубят голову}. [‘прошу отрубить голову только мне’]

5.5.2. КУЛАК

На рис. 5_9 изображен автодейксис, при котором ладонь сжата в кулак и прижимается к груди в точке *я*.



Рис. 5_9. Автодейксис 'кулак'

5.5_4

Гена Бобков Я↑кулак{это я}.

Р. Качанов, И. Охлобыстин. ДМБ, 2000

Конфигурация ладони *кулак* используется в большом количестве жестов разных типов и значений, при этом один из основных компонентов ее смысла можно сформулировать как 'интенсивность' или 'сила' (см. подробно разд. 10.2.4—10.2.5). Это значение имеется, в частности, в жестах угрозы, требования, возмущения, в разного рода пейоративных жестах. Кроме того, сжатая в кулак рука подчеркивает интенсивность как отрицательных (отчаяние, огорчение), так и положительных (высокая оценка) реакций.

Такая семантика жеста определяет и тип его употреблений в качестве дейктического: кулак, направленный в точку *я* и **синхронизированный** с местоимением *я*, обозначает диктальный автодейксис в контрастном употреблении, т. е. компонент семантики этого жеста ('интенсивность', 'сила') трансформируется в таких контекстах в значение 'противопоставление':

5.5_5

Но можно Я↑кулак{МНЕ} с ним поговорить? [именно мне, а не вам]

А Я↑кулак{я где тогда буду?} [именно я, а не он]

Это Я↑кулак{я-то жулик?} [не кто-нибудь, а я?]

Я↑кулак{Я спекулянт?} [не кто-нибудь, а я?]

Я↑кулак{Я виноватая}, а его там казнят!

я не могу ставить Я↑кулак{родственные интересы выше общественных}
[противопоставление родственных интересов общественным, при этом сема 'я' передается лексемой *родственный*]

В случае если автодейксис *кулак* не синхронизован с местоимением *я*, имеет место объединение автодейксиса *ладонь к груди* и жеста *сжать руку в кулак*. В этом случае из жеста *сжать руку в кулак* заимствуется идея интенсивности, а из автодейксиса *ладонь к груди* — компонент 'я прошу мне поверить'. В целом жест может быть истолкован следующим образом: 'я **очень** прошу поверить мне' или 'я прошу поверить мне и по известному вам поводу испытываю **сильные** эмоции':

5.5_6

Я↑кулак{если} бы ты знал, как меня раздражает... ['прошу поверить, что меня очень раздражает']

потому что у меня Я↑кулак{нет} английского рожка ['прошу поверить, что у меня нет английского рожка, и я испытывают по этому поводу сильные чувства']

это я его Я↑кулак{нашел} ['очень прошу поверить вас, что это я его нашел']

Косвенным доказательством того, что в асинхронных употреблении автодейксис *кулак* является своего рода «надстройкой» над автодейксисом *ладонь к груди*, является тот факт, что если при **я-синхронном** употреблении автодейксис *кулак* легко сочетается с вопросом (распределение — 5 вопросов и 8 утверждений), то при **асинхронном** употреблении доля вопросов резко падает (1 вопрос на 16 утверждений), т. е. в последнем случае мы имеем дело с распределением вопросов и утверждений, весьма напоминающим аналогичное распределение у автодейксиса *ладонь к груди*.

5.5.3. Щепоть

В разд. 10.1 мы подробно опишем семантику соединенных пальцев в русской жестикуляции, в том числе и семантику такой конфигурации ладони, как *щепоть*.



Рис. 5_10. Конфигурация *щепоть*

В русской жестикуляции эта конфигурация ладони передает несколько значений, среди них — значение идентификации, т. е. приравнивания 'X есть Y'. В этом значении конфигурация *щепоть* используется и в качестве автодейксиса, т. е. при направлении к точке я (рис. 5_11):



Рис. 5_11. Автодейксис 'щепоть'

Соответственно, в этих случаях конфигурация руки *щепоть* добавляет в автодейксис смысловой компонент идентификации, приравнивания.

5-5_7

— Мы бы с удовольствием приударили за вами. Жаль, что вы привидение. — Кто привидение? Я↑щепоть {Это я привидение}?

Л. Квинихидзе, Н. Фомина. 31 июня, 1978

5-5_8

Слава! Нормальная история! Тебе кто-то сказал Я↑щепоть{куда} мы едем, зачем мы едем, почему мы... Что?

О. Фомин и др. День выборов, 2005

Сравним эти примеры с примером 5.5_4. Видим, что в качестве маркера идентификации, сопровождающего автодейксис, используется не только конфигурация *щепоть*, но и конфигурация *кулак*. Различие между этими двумя идентификациями в случае автодейксиса совпадает с их различием в других типах жестов (чисто иконических): если конфигурация *щепоть* передает идею нейтральной идентификации, то конфигурация *кулак* сочетает идентификацию с противопоставлением (подробнее см. § 10.2.5.1).

В заключение напомним, что — как мы писали в § 3.5.1 — в качестве автодейксиса используется также автоуказание Я↑БП и этом случае контекст, вероятней всего, содержит семантический компонент противопоставления говорящего и слушающего.

5.6. Классический дейксис и автодейксис

В табл. 2_30 на с. 105 мы определили совокупность значений, которые могут соответствовать указанию на некоторый объект пальцем (УП) или открытой ладонью (ОЛ). Из перечисленных значений в случае автодейксиса оказываются актуальными далеко не все. Определенность объекта указания, его расстояние от субъекта указания, его единичность/множественность, размер, а также социологический фактор восприятия указания («видит ли объект указания, что на него указывают?») нерелевантны, поскольку в случае автодейксиса субъект и объект указания являются одним и тем же лицом.

Таким образом, для автодейксиса существенны противопоставление объект vs. ситуация, тип стоящей за автодейксисом идентификации (*это*- vs. *вот*-идентификация), противопоставление контрастных и нейтральных контекстов и тип речевого акта, в который включен автодейксис.

Как мы уже писали выше, автодейксис Я↑УП апеллирует к диктальной семе 'я', входящей в состав сопутствующего автодейксису высказывания, в то время

как автодейксис Я↑ОЛ относится к перформативу, лежащему в основе каждого высказывания. Если диктальное 'я' может трактоваться как стабильный объект, то перформатив может восприниматься как событие, ситуация. Следовательно, и в случае автодейксиса выбор между указаниями Я↑УП и Я↑ОЛ вписывается в общую схему: на объект указывает палец, на событие, ситуацию — открытая ладонь.

Что касается типа идентификации, то общие закономерности, характерные для дейксиса в целом, оказываются актуальными и для автодейксиса. *Это*-идентификация, т. е. сопоставление двух понятийных и, соответственно, речевых объектов, характерна для диктального 'я' и для указания Я↑УП. Напротив, *вот*-идентификация, которая сопоставляет некоторому понятию (имени) конкретный внеречевой объект, связана с указанием на внеречевое событие «речевой акт» и требует указания Я↑ОЛ.

Аналогичным образом выбор органа указания, характерный для классического дейксиса и определяемый степенью контрастности указания (контрастные vs. нейтральные конструкции), актуален и для автодейксиса: контрастные конструкции тяготеют к указанию Я↑УП, нейтральные — к указанию Я↑ОЛ.

Несколько сложнее ситуация с типом речевого акта, в который включен автодейксис. Здесь имеет значение параметр **актуализации адресата**. Как показало обследование жестикуляционного сопровождения классического дейксиса, в ситуации максимальной актуализации адресата, а именно, в императивных высказываниях, с повышенной частотой используется указание УП. Это объясняется тем, что указание УП — имманентно императивный жест, императивность которого по отношению к слушающему сохраняется даже в тех случаях, когда указательный жест УП направлен не на слушающего, а на любой объект, находящийся вне коммуникативного акта. Именно поэтому в классических указательных ситуациях для императива характерен жест УП, а для остальных типов речевых актов выбор между УП и ОЛ либо несуществен (утверждение), либо имеется слабое предпочтение ОЛ (вопрос).

В случае автодейксиса актуализация адресата трансформируется следующим образом: в провоцирующих высказываниях (императивах и вопросах), когда говорящий ждет немедленной реакции от слушающего, он совершает жест автоуказания как бы с точки зрения этого слушающего и тем самым слушающего актуализирует. Именно поэтому при автодейксисе и при классическом указании конфигурации ладони распределены противоположным образом, см. табл. 5_5.

В классической дейктической ситуации провокации отчетливо тянутся к УП, а утверждения — к ОЛ. В зоне автодейксиса Я↑УП вообще не связан с типом иллокуции (и это естественно, если помнить о том, что Я↑УП ориентирован на чисто семантическую, а не на прагматическую зону высказывания),

Таблица 5_5

Тип речевого акта Тип автодейксиса	Провокация	Утверждение
Я↑ОЛ	69	133
Я↑УП	13	53
ОЛ	<u>128</u>	461
УП	195	<u>388</u>
$\chi^2=26,04$, $p=9,37-06$, распределения достоверны, параметры связаны		

а с провокациями отчетливо связана Я↑ОЛ. При осуществлении автоуказания в провоцирующих высказываниях говорящий привлекает внимание слушающего к перформативному 'я', т. е. к событию речи, а следовательно, для указания на событие предпочтение отдается указанию ОЛ.

В заключение отметим, что жестикуляционное противопоставление двух основных органов указания — открытой ладони и указательного пальца — хорошо коррелирует с противопоставлением объектов, входящих и не входящих в личную сферу говорящего. Так, в табл. 5_6 можно видеть распределение органов указания между основными дейктическими словами.

Таблица 5_6

Дейксис	ОЛ	УП
<i>я — вот — тут</i>	384	<u>124</u>
<i>тот — вон — там</i>	<u>113</u>	233
$\chi^2=155,93$, $p=8,77-36$, распределения достоверны, параметры связаны		

Мы видим, что указание ОЛ характерно для тройки *я — вот — тут*, а указание УП — для тройки *тот — вон — там* и эти тройки, тем самым, могут рассматриваться не только как речевые, но и как жестикуляционные антонимы. В первой тройке *тут* обозначает событие, развертывающееся в личной зоне говорящего, *вот* приглашает слушающего к восприятию объекта указания как части личной событийной сферы говорящего, а *я* обозначает сердцевину этой личной сферы — *событие речи*.

**Русские
изобразительные жесты.
Фрагменты системы**

6. Язык в декартовых координатах: поперечная и сагиттальная оси

Условные обозначения:

УП — конфигурация <i>указательный палец</i>	◀ — движение влево (от говорящего)
ОЛ — конфигурация <i>открытая ладонь</i>	▲ — движение вверх
БП — конфигурация <i>большой палец</i>	▼ — движение вниз
Я↑ — автодейксис, движение руки на себя	↗ — движение вперед
↓ — ориентация ладони вниз	↖ — движение назад (за спину)
↑ — ориентация ладони вверх	ЛН, РН — левая, правая рука
↕ — вертикальная ориентация ладони	2Н — две руки
↷ ¹ БК — боковой кивок	↖ — схема «комфортное движение»
○ПГ — поворот головы	➡◀ — схема «притяжение»
↗Подб — указание подбородком	‡ — схема «пересечение»
▶ — движение вправо (от говорящего)	⚡ — схема «радикальное пересечение»

6.1. Данные и методика работы с ними

6.1.1. РАЗЛОЖЕНИЕ ЖЕСТА НА ВЕКТОРЫ

В данной части книги («Русские изобразительные жесты. Фрагменты системы») мы перейдем от дейктической жестикуляции к описанию некоторых фрагментов системы русских иконических жестов¹. Последние будут проанализированы по ряду основных параметров: 1) направление движения руки и головы, 2) семантика конфигураций ладони и сложных траекторий движения руки, 3) влияние на жестикуляцию точки зрения говорящего. Сразу отметим, что при исследовании первых двух параметров мы включали в рассмотрение

¹ Это, впрочем, не помешает нам для описания ряда закономерностей в некоторых случаях использовать данные по дейктическим жестам — в тех зонах, где они логично стыкуются с иконическими жестами, например при исследовании направления движения руки и головы в жестикуляции: выбор направления движения в дейктической и иконической когнитивной жестикуляции подчиняется одним и тем же законам.

только жесты наблюдателя (OVPT gestures, по Макниллу, см. § 1.2.3), т. е. жесты, которые изображают то или иное понятие с точки зрения внешнего по отношению к изображаемому понятию наблюдателя, а не с позиции участника изображаемой ситуации.

Примечание. Естественно, в реальности положение значительно сложнее, чем предполагает бинарное противопоставление жестов персонажа (пантомимы) и жестов наблюдателя. В частности, возникает вопрос, как классифицировать ручные жесты, выровненные с глаголами, семантика которых предполагает действия руками, например *бросать*, *держать*, *махать (рукой)* и под. В этих случаях противопоставление жестов персонажа и жестов наблюдателя в ряде случаев нейтрализуется и мы не можем определить, чью именно точку зрения отражает говорящий — свою или чужую. Для этих случаев мы приняли следующее решение: если жест является объектно-свободным (когнитивным, см. об этом § 1.2.4 и подробнее § 6.3.1), то мы считали возможным включить его в анализ, даже если есть подозрение, что это не жест наблюдателя, а жест персонажа. Такое решение обосновано тем, что свобода выбора направления в когнитивной жестикуляции часто оказывается существенно важнее для лингвистического анализа, чем точка зрения, с которой он производится, поскольку именно объектная свобода жеста выводит на первый план лингвистические аспекты жестикуляции.

Глава 6 «Язык в декартовых координатах: поперечная и сагиттальная оси» включает в себя семантический анализ движений по поперечной (направо — налево) и по сагиттальной оси (вперед-назад); Глава 8 «Язык в декартовых координатах: вертикальная ось» систематизирует значения, связанные в русской жестикуляции с вертикальной осью (движения вверх и вниз). Глава 7 «Глагольные приставки и корни: жестикуляционные профили» описывает с пространственной точки зрения русские приставки и глагольные корни, которые, как выяснилось, обладают определенной жестикуляционной самостоятельностью и влияют на пространственную ориентацию всей глагольной лексемы. Направление движения руки и головы были исследованы на основе анализа базы данных, которая содержит порядка 4,4 тыс. жестопотреблений (из них — 3,4 тыс. когнитивных), выровненных с глаголами (под выравниванием имеется в виду совпадение ударной фазы жеста с глаголом или с непосредственно примыкающими к глаголу именной группой или обстоятельством).

Для анализа закономерностей, характерных для выбора направления движения руки или головы, использовалась следующая методика. Поскольку жес-

тикуляция осуществляется в трех декартовых координатах, то каждый жест может быть разложен на векторы (от одного до трех), направленные вдоль одной из осей — сагиттальной, поперечной или вертикальной, — так, как на рис. 6_1 вектор DB_1 разложен на векторы DA , DD_1 , DC .

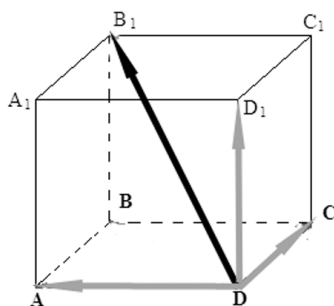


Рис. 6_1. Разложения жеста на векторы

В примере 6.1_1 жест, сопровождающий синтагму *куда-то вперед*, осуществляется левой рукой, которая направлена одновременно вперед по сагиттальной оси, в левую зону по поперечной оси и снизу вверх по вертикальной оси.

6.1_1

Во всяком случае, все мы страшно шагнули $LH \nabla \blacktriangleleft \{ \text{куда-то вперед} \}$.

Т. Березанцева и др. Старомодная комедия, 1978

Такое разложение жеста по осям позволяет нам приписывать каждому жесту некоторый набор векторов, что, в свою очередь, дает возможность использовать при анализе статистические методы, а также вычленять в каждом жесте отдельную интересующую нас ось для анализа.

6.1.2. СХЕМЫ ДВИЖЕНИЯ РУК

В работах, анализирующих лингвистические значения, характерные для направления движения рук по **поперечной** оси, акцент традиционно делается 1) на направлении движения руки/рук (направо или налево) и 2) на выборе руки, которая движется (т. н. «ручность», *handedness*, т. е. выбор между правой и левой рукой). Наш материал показал, что в ряде случаев этих двух параметров для анализа оказывается недостаточно и следует добавить еще один, а именно, по какой схеме движется рука.

Мы выделили 4 такие схемы.

Схема «комфорт», пиктограмма ↖



Рис. 6_2. Схема движения «комфорт»

Комфортное движение ↖ (правой или левой) руки — это движение руки в своей половине жестикуляционного пространства (правой или левой) по направлению **от** зоны коммуникации (т. е. правая рука направо и левая рука налево).

6.1_2

Мама, может ЛН◀▲↖{мы выберем} какой-нибудь другой вечер?

М. Хуциев, А. Гребнев. Июльский дождь, 1967

Схема «притяжение», пиктограмма ➡◀

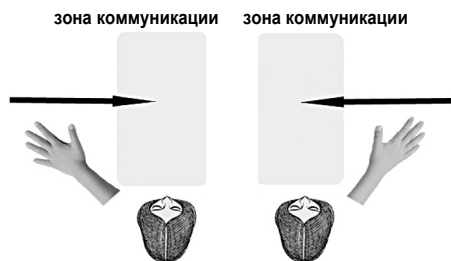


Рис. 6_3. Схема движения «притяжение»

Притяжение ➡◀ — движение (правой или левой) руки в своей половине жестикуляционного пространства (правой или левой) по направлению **к** зоне коммуникации (т. е. правая рука налево до попадания в зону коммуникации и левая рука направо до попадания в зону коммуникации).

6.1_3

Как вам лучше? RH◀▼➡◀{Задержать вас} и подхват{вызвать милицию}?

Л. Гайдай и др. Опасно для жизни, 1985

Схема «пересечение», пиктограмма ♯

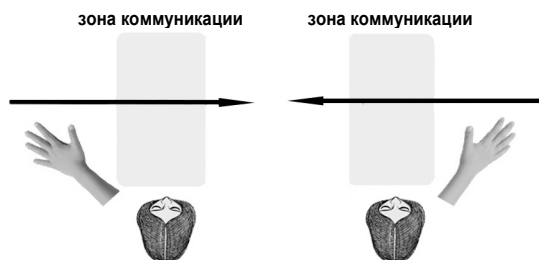


Рис. 6_4. Схема «пересечение»

Пересечение♯ — движение (правой или левой) руки в том же направлении, что и при притяжении (т. е. правая налево, а левая направо), но при этом **с пересечением** зоны коммуникации и с попаданием руки в противоположную зону (правой — в левую, а левой — в правую).

6.1_4

РН♯◀▼♯{Бросайте веревку!}

Л. Марягин, В. Мережко. Вас вызывает гражданка Никанорова, 1978

Схема «радикальное пересечение», пиктограмма ⚡

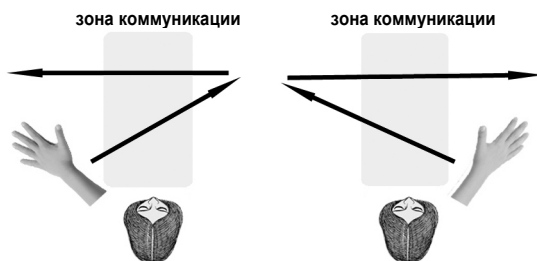


Рис. 6_5. Схема «радикальное пересечение»

Радикальное пересечение⚡ — перемещение на подготовительной стадии жеста (правой или левой) руки в противоположную зону (правой — в левую, левой — в правую) с последующим возвратом в исходную зону в качестве ударной фазы жеста; т. е. при радикальном пересечении мы имеем дело с двойным пересечением зоны коммуникации — сначала рука занимает максимально некомфортную, далекую от исходной позицию (экспозиция жеста), а затем возвращается в исходную позицию, преодолевая при этом зону коммуникации (ударная часть жеста).

6.1_5

Семья была разбита, разбита RH◀▶▼↗{вдребезги}.

А. Сурикова и др. Ищите женщину, 1982

Теперь, после изложения общих принципов работы с материалом², мы можем перейти к рассмотрению данных по поперечной и сагиттальной осям.

6.2. Общий обзор предшествующих исследований

Более или менее общепринятой на данный момент является идея, что жестикуляционные движения вдоль сагиттальной и поперечной оси передают идею времени, т. е. эти оси являются **темпоральными**.

Тот факт, что дейктические жесты обозначают не только расположение в пространстве объектов разной степени абстрактности, но и разные моменты времени, широко известен. Неоднократно разными исследователями указывалось, что высказывания с обстоятельствами, обозначающими прошлое (*вчера, давно* и пр.), сопровождаются дейктическими жестами, обращенными назад или влево; обозначающими будущее (*завтра, в следующем году* и пр.), — вперед и вправо; обозначающими настоящее (*сейчас, теперь* и пр.), — вниз, под ноги говорящему. Дейктические жесты рассматриваются как единственное надежное средство для получения информации о том, как именно в данной культуре устроен темпоральный аспект картины мира: собственно языковые метафоры времени в этом отношении амбивалентны и разнонаправлены.

Впервые в европейской науке темпоральные дейксисы были описаны, по-видимому, в работе [De Jorio 1832]. В последние десятилетия впервые к этой теме обратилась Ж. Кальбрис [Calbris 1985; 1990]. До сих пор темпоральная жестикуляция исследовалась на материале таких языков, как английский, французский, итальянский и некоторые другие европейские языки, а также на материале языков разной степени экзотичности. На русском материале исследований такого рода не проводилось. Задача данной главы и Главы 8 — заполнить этот пробел, хотя бы частично.

На сегодняшний день можно констатировать, что ряд идей, связанных с употреблением темпоральных дейксисов, являются в той или иной степени общепринятыми (впрочем, некоторые из идей и интерпретаций должны рассматриваться не столько как общепринятые, сколько как широко цитируемые — постольку, поскольку никто пока не предложил вместо них ничего лучшего). Ниже мы кратко изложим те из них, которые показались нам важными в свете исследований русской жестикуляции.

² Ряд дополнительных замечаний по этому вопросу будет сделан в разд. 6.3.

Как известно, дейктические жестикуляционные системы разных языков различаются по многим параметрам. Одним из существенных является параметр абсолютной vs. эгоцентрической дейктической ориентации. **Абсолютная** дейктическая ориентация характерна для ряда языков австралийских аборигенов, поскольку дейкисы в них (и жестикуляционные, и лексические) ориентированы не относительно тела говорящего, как в европейских языках, а относительно сторон света (\approx север, юг, запад, восток; ср. [Haviland 1993]). Как указано в работе [Núñez, Sweetser 2006], в нашем распоряжении пока нет никаких сведений о том, каким образом функционируют **темпоральные** дейкисы в языках с абсолютной дейктической ориентацией³, поэтому в дальнейшем речь будет идти только о языках с **эгоцентрической** ориентацией дейкисов, в которых точкой отсчета для дейктической жестикуляции является тело говорящего.

Согласно полученным к настоящему времени данным, темпоральные жестикуляционные дейкисы располагаются вдоль двух основных осей: сагиттальной и поперечной⁴.

Сагиттальная ось совпадает с направлением движения человека вперед. Считается, что на этой оси, как уже было сказано выше, будущее расположено впереди говорящего, настоящее — под его ногами, а прошлое — за его спиной ([Núñez, Sweetser 2006; Cooperrider, Núñez 2007; Calbris 2008a; Casasanto, Bottini 2010; Kranjec, McDonough 2011; Casasanto, Jasmin 2012]).

Широко представлена в литературе идея, согласно которой **поперечная ось**, проходящая в пространстве перед говорящим слева направо, задается не физиологией движения и строением человеческого тела, а направлением чтения, свойственным данной культуре (ср. упомянутые выше работы). Предпо-

³ Впрочем, что касается организаций последовательностей (см. ниже), т. е. расположения в пространстве последовательно развивающихся событий, то, согласно работе [Boroditsky, Gaby 2010], в языках с абсолютной пространственной ориентацией события располагаются в соответствии с движением солнца в течение дня, т. е. более позднее событие располагается западнее более раннего.

⁴ Для китайского языка в ряде психолингвистических экспериментов фиксируется также вертикальная ось — как для темпоральной метафорики в языке, так и для темпоральной жестикуляции, — с расположением более раннего момента времени выше более позднего, см. [Clark 1973; Casasanto, Bottini 2010; Boroditsky 2001]; для китайского, однако, также вполне характерны сагиттальная и поперечная оси; moreover, некоторые работы опровергают наличие вертикальной оси в китайском языке, см. [Chen J.-Y. 2007; January, Kako 2007; Tse, Altarriba 2008]. Но более поздние работы опровергают уже опровергателей: [Boroditsky et al. 2011; Chan, Bergen 2005; Liu, Zhang 2009]. С нашей точки зрения, решить этот вопрос окончательно можно только при обращении к обширному корпусному материалу — результатов психологических экспериментов явно недостаточно.

лагается, что на поперечной оси временные точки фиксируются не относительно положения говорящего, а относительно друг друга. Таким образом, отвлекаясь от деталей, можно сказать, что на поперечной оси отмечается относительное время, **последовательности** двух или более событий, независимые от момента речи. Поскольку для европейских культур характерно чтение слева направо, то более ранний момент на поперечной оси всегда располагается левее более позднего. Был проведен ряд психологических экспериментов, вроде бы доказывающих, что направление письма влияет на направление расположения временных последовательностей на поперечной оси (сравнение носителей иврита с носителями европейских языков [Fuhrman, Boroditsky 2007; Ouellet et al. 2010], носителей арабского с носителями европейских языков [Suitner 2009]). Таким образом, считается, что если для европейских языков нормальное направление жестикуляционных темпоральных последовательностей — слева направо, то для языков с противоположным направлением письменности (в частности, иврита и арабского) нормальное направление последовательностей — справа налево.

Эти же две оси — сагиттальная и поперечная — зафиксированы и для различных языков глухонемых, в которых время расположено на сагиттальной оси, а последовательности — на поперечной ([Kyle, Woll 1985: 142–143] — сагиттальная ось в британском жестовом языке, [Zucchi 2005] — сагиттальная ось в итальянском жестовом языке, [Casasanto, Jasmin 2012] — дейктические временные жесты и последовательности в американском жестовом языке **AMSLAN**).

Здесь необходимо сказать о том, что расположение временных дейксисов на сагиттальной оси в том виде, который привычен для носителей европейских языков (будущее впереди, прошлое позади), не является универсальным. В замечательной работе [Núñez, Sweetser 2006] авторы рассмотрели временную жестикуляцию в языке аумага (Южная Америка), в котором, как оказалось, прошлое расположено перед говорящим, а будущее — позади него. Авторы предлагают следующее объяснение для такой схемы расположения темпоральных дейксисов. Если отталкиваться от базовой метафоры **ЗНАТЬ ЗНАЧИТ ВИДЕТЬ**, то для идущего вперед человека (схема, традиционная для большинства языков мира) увиденное (а значит, известное) располагается позади, а еще не виденное (соответственно, неизвестное) — таится впереди, **за ближайшим поворотом дороги**. Поскольку прошлое уже известно, а будущее еще нет, то для идущего человека прошлое (увиденное, известное) располагается позади, а будущее (еще не виденное, неизвестное), соответственно, — впереди. Напротив, в языках типа аумага темпоральная метафора основана не на схеме ‘человек идет вдоль дороги’, а на схеме ‘человек стоит (сидит)’. У непод-

вижного человека, в отличие от идущего, неизвестное находится позади, поскольку неподвижный человек не может видеть событий, разворачивающихся позади него; и наоборот, перед неподвижным человеком расположено пространство, которое хорошо просматривается, а следовательно, события и предметы в зоне видимости являются хорошо известными. Именно на этом, как предполагается, основано расположение прошлого (известного) впереди, а будущего (неизвестного) позади.

Ниже, в ходе обсуждения данных, полученных в результате нашего исследования, мы еще вернемся к этим базовым метафорам.

6.3. Расширение материала

6.3.1. Лексически- и объектно-свободные жесты

Работы, посвященные темпоральным дейксисам, которые мы упомянули, как и многие другие, на которые мы не ссылались, основываются на данных двух типов. С одной стороны, исследователи используют в своих выводах результаты тех или иных психологических и психолингвистических экспериментов. С другой стороны, систематизируются данные мультимедийных корпусов небольшого объема. Возможен, правда, и третий вариант, когда в результате проведения психолингвистического эксперимента образуется некоторый корпус, который затем и становится предметом исследования.

Принцип работы с корпусным материалом сводится к следующему:

1) из корпуса отбираются высказывания, которые содержат те или иные темпоральные лексические маркеры (*завтра, вчера, потом, давно, сегодня* и под.), и

2) исследуется дейктическая жестикуляция, которая сопровождает эти лексические маркеры («сопровождает» в этом контексте обозначает, что ударная часть жеста в высказываниях совпадает по времени с соответствующим лексическим маркером).

Мы, как и упомянутые выше исследователи, начали сбор материала с **лексически мотивированного** чисто дейктического материала, т. е. с высказываний, в которых ударная часть указательного жеста приходилась на лексические темпоральные маркеры:

6.3_1

Я ^сБК►{сегодня} богат.

И. Масленников и др. Шерлок Холмс и доктор Ватсон, 1979

По мере обследования материала, однако, становилось совершенно очевидным, что темпоральные указательные жесты встречаются **не только в со-**

провожении лексических темпоральных маркеров. Накапливались примеры, в которых был указательный жест, но при этом

1) в лексическом сопровождении жеста, а также в ближайшем к нему правом или левом контексте не было ни одного лексического темпорального дейксиса, т. е. жест был **лексически свободным**;

2) объект указания отсутствовал в ближайшем окружении говорящего, кроме того, в этом окружении не было ни одной точки, которая могла бы служить метонимической манифестацией объекта указания, т. е. указательный жест был **объектно-свободным (когнитивным)**.

Приведем примеры. В контексте 6.3_2 отсутствует лексический темпоральный маркер, кроме того, в непосредственном окружении говорящего нет ни одного объекта, который мог бы манифестировать собой открытый космос и тем самым послужить объектом указания для номинативной группы *открытый космос*:

6.3_2

Я находился в открытом ♂БК◀{космосе} всего лишь двенадцать минут...

В. Селиванов, С. Михалков. Большое космическое путешествие, 1974

В примере 6.3_3 для существительных *могила* и *запорожец* (марка машины) также нет никаких манифестантов, которые могли бы послужить референтом указания, поскольку соответствующий разговор происходит в квартире:

6.3_3

Послушайте, милый! Эта ○ПГ◀{могила} стояла нам ♂БК◀{запорожца!}

И. Щеголев, Л. Корсунский. Американский дедушка, 1993

Примечание. В примере 6.3_4, казалось бы, присутствует лексический темпоральный маркер *вчера*, соответственно, мы вроде бы можем с чистой совестью использовать этот контекст в своем анализе:

6.3_4

Вы же слышали. Ее ОЛ▶{вчера} обвинили в том, что она вместе со своим мужем убила свою хозяйку.

С. Говорухин. Десять негритят, 1987

Однако более широкий ситуационный контекст показывает, что на самом деле направление указательного жеста (направо) определяется не значением соответствующего лексического дейксиса (*вчера*), а тем, что говорящий указывает на то **место**, где вчера персонаж — объект указания упала в обморок. Соответственно, примеры типа 6.3_4 не должны включаться в рассмотрение дейктического сопровождения темпоральной жестикуляции, поскольку здесь указательный жест является не объектно-свободным, а привязан к некоторо-

му месту, манифестирующему собой реально отсутствующий в данный момент объект указания.

Итак, в контекстах 6.3_2—6.3_3 мы сталкиваемся с ситуацией, когда объект указания никак не представлен в доступном говорящему видимом пространстве, а кроме того, текст не содержит ни одного лексического темпорального маркера. Соответственно, в этих случаях мы теоретически имеем две возможности: 1) направление дейктического жеста в такого рода контекстах совершенно свободно, а следовательно, статистические данные, набранные в достаточном количестве, должны показать равномерность распределения указательных жестов между разными направлениями (и по сагиттальной, и по поперечной оси); 2) направление дейктического жеста не является случайным и определяется иными факторами, помимо реального расположения объекта указания в пространстве или семантики того или иного лексического дейксиса.

Забегая вперед, скажем, что в реальности мы имеем дело со вторым случаем: указательные жесты в когнитивных и лексически-свободных контекстах а) распределяются не случайно, б) зависят от временных, модальных, эвиденциальных и аспектуальных свойств соответствующего высказывания, в) статистические распределения жестов в высказываниях, включающих в себя лексические темпоральные показатели, и в высказываниях без темпоральных показателей оказались **одними и теми же**. Из этого мы делаем вывод, что в высказываниях типа 6.3_2—6.3_3 указательные жесты и их распределения по осям и направлениям в значительной степени определяются именно лингвистическими свойствами соответствующих высказываний.

Таким образом, мы далее считаем, что указательные жесты, которые сопровождают объектно-свободные высказывания без лексических темпоральных показателей, привязывают событие, описываемое данным высказыванием, к той или иной точке в череде иных событий, что, собственно, и означает, что они имеют сугубо временное значение. Поскольку жестикуляционные дейксисы в рассматриваемых случаях являются лексически-свободными и объектно-свободными, то они, следовательно, диктуются не лексическим составом соответствующей фразы и обращены не на внешний по отношению к говорящему мир, но возникают исключительно под влиянием **представления** говорящего о пространственно-временной ориентации событий, а следовательно, являются **когнитивными** указаниями.

Специально отметим, что в известные нам исследования были включены только ручные указательные жесты (т. е. указания большим и указательным пальцем, а также указания открытой ладонью). Однако материал показал, что темпоральные указания **головой** (боковой кивок, указание подбородком, поворот головы, движение головой вперед) являются в области когнитивных

указаний более частотными, чем в зоне классических объектно-связанных указаний. В табл. 6_1 мы приводим данные по когнитивным указаниям и по объектно-связанным указаниям.

Таблица 6_1

Тип указания	Орган указания	Рука	Голова
объектно-связанное указание		1209	374
когнитивное указание		241	156
$\chi^2=39,75$, $p=2,88-10$; параметры связаны, распределения достоверны			

Как видим, для объектно-связанного классического указания характерны ручные жесты, для когнитивного указания — головные указательные жесты. Это связано с тем, что указания головой тесно скоординированы с двумя зонами, ориентированными относительно говорящего, — зоной видимости и невидимой зоной (см. Главу 4), что, как мы покажем ниже, имеет непосредственное отношение и к распределению когнитивных указаний. Кроме того, головные указания указывают скорее направление, в котором расположен объект, а не точку его конкретной локализации, что идеально подходит как раз для объектно-свободных жестов.

Таким образом, в наше исследование мы включали любые когнитивные жесты, вне зависимости от того, каким именно органом они осуществлялись.

Примечание. Среди прочего, мы учитывали в нашем исследовании и относительно небольшое количество случаев дейктических взглядов.

Как мы уже писали в § 4.5, сочетание указаний глазами, головой и рукой достаточно часто образуют дейктические лигатуры — сочетания указательных жестов, обращенных на один и тот же референт и привязанных к одной и той же словоформе во фразе. «Привязка» к одной и той же словоформе означает, что дейктическое движение начинается со взгляда, одновременно (или с небольшой задержкой) осуществляется указание головой, а завершает этот дейктический ансамбль ручной указательный жест:

6.3_5

ОПГ ◀; взгляд отвлекается от собеседника, переводится налево, возвращается на собеседника{я} УП ◀{щас пойду лично} проверю.

Ю. Мамин, В. Вардунас. Фонтан, 1989

Такие осуществляемые без фонетических и жестикуляционных пауз, как единый жест дейктические лигатуры в дальнейших подсчетах учитывались как один жест. Трехчастные лигатуры взгляд — голова — рука встречаются

достаточно редко — чаще мы имеем дело с двухчастными лигатурами взгляд — голова, взгляд — рука, голова — рука. В дальнейшем они также рассматривались и обсчитывались как единый жест.

6.3.2. Иконические жесты

Все сказанное выше относилось к указательным жестам (напомним, что все работы по темпоральной жестикуляции, имеющиеся на данный момент, написаны на материале указательных жестов).

Однако иконические жесты наблюдателя (OVPT gestures) также осуществляются в трех пространственных координатах (см. примеры 6.1_2—6.1_5, среди которых нет ни одного указательного жеста, но при этом рука осуществляет то или иное перемещение в пространстве). Возникает вопрос, действуют ли в сфере иконической жестикуляции те же закономерности, что в жестикуляции дейктической? Иными словами, определяется ли расположение в пространстве когнитивных иконических жестов теми же закономерностями, что и расположение когнитивных указательных жестов? Забегая вперед, скажем, что да, действуют одни и те же закономерности: сводная таблица, включающая в себя данные по обоим типам жестов, сохраняет основные закономерности, сформулированные нами в работе [Гришина 2013], написанной на основании только дейктической жестикуляции⁵.

Таким образом, далее мы будем приводить данные по обоим группам контекстов, дейктическим и иконическим, не различая их.

6.4. Типы высказываний с точки зрения времени и модальности

Во всех известных нам исследованиях темпоральной жестикуляции различение времен производилось достаточно обобщенно — прошлое, настоящее, будущее. Это и понятно: в предшествующих работах а) не анализировалась когнитивная жестикуляция, б) материал включал только указательные жесты, совпадающие с темпоральной лексикой, которая обычно обозначает время весьма обобщенно, в) не учитывались данные по иконической жестикуляции.

Мы предлагаем для исследования более тонкую дифференциацию и различаем в дальнейшем следующие временные характеристики.

⁵ Частные расхождения, прежде всего по перфектному прошедшему времени, определяются, видимо, принципиальным увеличением обследованного материала. Это же увеличение материала (примерно в 10 раз) привело к тому, что изменились топологические характеристики настоящего узкого, см. об этом ниже.

Настоящее актуально-длительное

Обозначает действие, которое происходит в момент речи, выражается грамматическим настоящим временем.

6.4_1

Нет, 2Н, УП↓↗▼{сейчас} уже поздно.

А. Коренев, Г. Садовников. Большая перемена, 1972–1973

6.4_2

ОЛ←▼{Я тебе предлагаю выбор}.

Е. Николаева, Ю. Коротков. Попса, 2005

Настоящее узואальное

Обозначает действие, которое не привязано к какому-то конкретному моменту, но является истинным в любой момент времени, в том числе и в прошлом, выражается грамматическим настоящим временем.

6.4_3

Кормящая мать — это не женщина, а военный объект. Потому что она УП↗{выкармливает} подхват{будущего} солдата.

Н. Кошеверова и др. Каин XVIII, 1963

6.4_4

Мы берем ОЛ↓▼{разные спектакли}.

С. Образцов и др. Необыкновенный концерт, 1972

В эту же группу входят высказывания с предикатами, обозначающими свойства и состояния, с нулевой связкой:

6.4_5

ОЛ↗{Толковый} парень!

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

Настоящее историческое

Формы настоящего времени, которые повествуют о событиях в прошлом и подают их как современные настоящему моменту (чаще всего выступает в нарративах):

6.4_6

Спускаюсь как-то по лестнице, ♂БК◀{слышу} ●ПГ◀{кто-то} напевает подхват♂БК◀{менуэт Боккерини}.

В. Меньшов, С. Лунгин. Розыгрыш, 1976

6.4_7

Колоритный такой старик. И ЛН,ОЛ⁺◀◻{вот говорит он нам}...

П. Арсенов, К. Булычев. Гости из будущего, 1984

Будущее

Обозначает действие, которое, с точки зрения говорящего, **обязательно** произойдет в некоторый момент времени после момента речи. Выражается прежде всего грамматическим будущим временем.

6.4_8

◻ПГ▶{Завтра} мы здесь будем проводить инвентаризацию.

О. Бычкова, Н. Гринштейн. Питер FM, 2006

Однако «гарантированное» будущее часто передается и настоящим временем:

6.4_9

Мальчика твоего ОЛ↓◻{усыновляет}...

А. Коренев, Г. Садовников. Большая перемена, 1972–1973

Прошедшее узואальное

Обозначает действие, которое прекратилось или было завершено до момента речи, выражается грамматическим прошедшим временем.

6.4_10

РН,УП⁺◀◻{Приклеил к ветровому} стеклу подробную объяснительную записку...

Э. Рязанов, Э. Брагинский. Берегись автомобиля, 1966

Событие, которое закончилось к моменту речи, может быть многократным или длительным (6.4_11) — главное, чтобы момент его окончания предшествовал моменту речи.

6.4_11

◻БК◀◻{Раньше} я работал неделями.

Н. Михалков и др. Без свидетелей, 1983

Прошедшее перфектное

Обозначает действие, которое, начавшись в прошлом, длится до момента речи, или действие, результаты которого остаются актуальными в момент речи; выражается грамматическим прошедшим временем.

6.4_12

Этот старый мошенник Марлограм... ◻БК◀◻{отправил} Мелисенту к Сэму [*Мелисента в момент речи все еще остается у Сэма.*]

Л. Квинихидзе, Н. Фомина. 31 июня, 1978

6.4_13

Ну вот, друзья, мы и 2H,OL↑♠{добрались} до полного счастья [*процесс завершен, полное счастье в настоящий момент достигнуто*].

Н. Кашеверова и др. Золушка, 1947

Ирреальное наклонение, или снятая утвердительность

Высказывания со снятой утвердительностью (или высказывания с нейтральной модальностью, см. [Падучева 2013: 32]) характеризуются той или иной формой ирреальности описываемого во фразе события⁶. Например, фраза описывает действие, которое могло бы состояться при соблюдении каких-либо условий.

6.4_14

...где могли слышать разговор о том, RH,рука⁷♠{что кассирша} подхват{поедет} за деньгами.

М. Жаров и др. Анискин и Фантомас, 1973

Как выражающие снятую утвердительность мы расцениваем также высказывания с «неуверенным» будущим. Неуверенное будущее отличается от гарантированного будущего тем, что говорящий сопровождает его модальными маркерами, отражающими различную степень его уверенности в наступлении этого будущего — от полной уверенности⁸ до предположительности.

6.4_15

Я, ♂BK▶{правда}, не знаю как подхват{они} будут действовать...

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

Вводят ирреальную модальность предикаты типа *надеяться, бояться, собираться* и под.:

6.4_16

^Подб▶{Я надеюсь}, вы не собираетесь завтра же пожениться?

Ю. Райзман и др. А если это любовь?, 1961

⁶ Высказываниями со снятой утвердительностью обычно считают также императивы и вопросы. Но анализ материала показывает, что на жестикуляцию в этом случае в значительной степени влияет прагматический, а не эвиденциальный или модальный статус иллюкуции, так что ни здесь, ни в разделе 11.2 о жестикуляционном отрицании мы не рассматривали императивы и вопросы в числе высказываний со снятой утвердительностью.

⁷ В случае если говорящий держит в ладони какой-либо предмет, который не дает ему сформировать ту или иную конфигурацию ладони (т. н. спойлер), или в кадре не видна конфигурация ладони, мы используем для обозначения только указание «рука».

⁸ Подробнее о «неуверенности» фраз, содержащих констатацию уверенности, см. § 11.2.3.

В группу ирреальных мы также включили высказывания, в который говорящий передает чужую речь, т. е. цитирует чье-либо высказывание, сохраняя определенную дистанцию между собой и этим высказыванием. Эта дистанция оставляет говорящему лазейку, благодаря которой он может отказаться от солидарной ответственности за данное высказывание с его реальным автором, что, собственно, и придает такой цитате характер ирреальности:

6.4_17

Помнишь, он рассказывал, что они с мужиками LH,OL1▶{шли} куда-то...

Д. Дьяченко и др. День радио, 2008

6.5. Факторы, ограничивающие свободу выбора жеста

6.5.1. Личное пространство слушающего

Прежде чем приступить к изложению статистических данных, следует перечислить те факторы, которые влияют на выбор зоны осуществления жеста и при этом не связаны с видовременными и модальными характеристиками высказывания.

В работе [Cienki 1998] было высказано предположение, что использование поперечной оси для жестикуляционной передачи темпоральных дейкисов связано с тем, что в стандартном случае по сагиттальной оси перед говорящим находится слушающий, следовательно, временная жестикуляция, направленная вперед, нарушает границу между личной сферой говорящего и личной сферой слушающего. Тем самым, чтобы избежать этого нарушения, говорящий вынужден использовать поперечную, а не сагиттальную ось.

Эта идея вызывает сомнения прежде всего потому, что по сагиттальной оси производится движения не только вперед, но и назад, а этот тип жеста никак не может нарушить личное пространство слушающего. Более того, согласно нашему материалу, этому предположению А. Ченки противоречит распределение жестикуляции между диалогом и монологом. Действительно, если мы будем считать (весьма грубо и приблизительно), что в художественных кинофильмах в большей степени отражены жестикуляционные схемы диалогического общения, а в документальных (построенных как монологи перед камерой) — жестикуляционные схемы монологического нарратива или рассуждения, то мы заметим следующие закономерности (табл. 6_2).

Как видим, для монологических высказываний в заметно большей степени характерны движения, направленные назад (что естественно для нарратива, в значительной мере ориентированного на прошлое, которое передается движением назад, за спину говорящему, см. § 6.6), для диалога — направленные под

Таблица 6_2

Речевой жанр Направление жеста	Диалог	Монолог
<i>вперед</i>	36	18
<i>назад</i>	9	11
<i>сверху вниз</i>	21	2
$\chi^2=10,65$, $p=4,86-03$; параметры связаны, распределения достоверны		

ноги говорящему (которое передает идею одновременности, см. § 8.5.4); что касается жестикуляции, направленной вперед, то она пропорционально распределена между обоими речевыми жанрами. Таким образом, выбор между диалогическим и монологическим режимом общения никак не влияет на жестикуляцию, обращенную вперед, в направлении личной сферы слушающего.

Отметим, однако, что наличие слушающего и его прагматическая близость к говорящему в диалогическом общении приводят к тому, что жестикуляция, направленная по сагиттальной оси вперед, несколько трансформируется в зависимости от расстояния между слушающим и говорящим. В случае если говорящий воспринимает слушающего как расположенного от себя на «безопасном» расстоянии (т. е. на расстоянии, на котором говорящий никоим образом не может нарушить личное пространство слушающего), жесты вперед обычно направлены строго по сагиттальной оси (рис. 6_6):

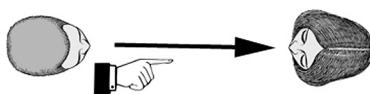


Рис. 6_6. Комфортное расстояние между говорящим и слушающим

В случае же если, с точки зрения говорящего, слушающий расположен слишком близко, говорящий формирует свое собственное пространство для движения вперед, слегка отворачиваясь в сторону от слушающего. Тем самым перед говорящим образуется временная свободная зона, в которой он может без ограничений осуществлять жестикуляцию, направленную вперед (рис. 6_7):

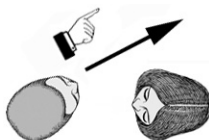


Рис. 6_7. Слишком близкое расстояние между говорящим и слушающим

Как видим, в таких случаях движения по поперечной оси отличаются от движений по сагиттальной оси величиной угла, на который отклоняется жест от исходной сагиттальной оси. Если угол острый и, кроме того, взгляд говорящего отклоняется от сагиттальной оси вместе с рукой, то осуществляется, скорее всего, движение вперед. Естественно, что в некоторых случаях различить сагиттальную и поперечную ось бывает проблематично, но на достаточном количестве контекстов ошибки такого рода принципиального значения не имеют.

6.5.2. Боковые помехи

Существенное ограничение на свободу осуществления жеста оказывают те или иные препятствия и помехи, имеющиеся в окружающем говорящего пространстве. Объектно-свободный жест, т. е. жест, не направленный на конкретный объект, может быть осуществлен только в зоне, свободной от препятствий. Так, на рис. 6_7 говорящий мог выбирать угол отклонения от сагиттальной оси и вправо, и влево от себя. Напротив, на рис. 6_8 отражена ситуация, когда у говорящего нет выбора — он вынужден отклониться только влево, поскольку справа имеется препятствие:

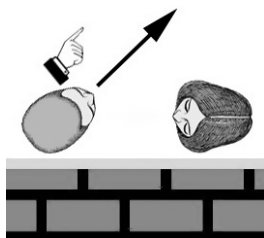


Рис. 6_8. Помеха для указательного жеста

При достаточном количестве примеров расположение препятствий справа или слева от говорящего примерно равновероятно, так что в целом их наличие на результаты не влияет.

6.5.3. Ассоциативный ряд говорящего

Выше мы уже писали о том, что для исследования закономерностей, описывающих направление движения, мы отбирали контексты, в которых говорящий, с нашей точки зрения, использовал когнитивный жест, т. е. в окружающем его пространстве не было не только самого объекта указания, но отсутствовал любой манифестант, маркер этого объекта.

Понятно, однако, что мы не можем поручиться, что полностью свели на нет этот фактор. Поскольку человеческие ассоциации и аналогии — явление прихотливое и чисто индивидуальное, то полностью нивелировать его влияние и гарантировать, что говорящий в данный момент осуществляет объектно-свободный жест, мы не можем. Например, рука говорящего может двигаться влево, потому что там расположено окно, через которое виден объект, ассоциативно связанный у говорящего с тем объектом, который описывается жестом. Естественно, такие глубоко спрятанные ассоциации нет возможности выявить и учесть, однако, как представляется, в среднем на базе данных большого объема количество таких случаев должно быть скомпенсировано.

6.5.4. СИНТАКСИЧЕСКИЕ ФАКТОРЫ

6.5.4.1. Жестикуляционная анафора

В некоторых случаях выбор зоны действия жеста определяется жестикуляционным синтаксисом. Во-первых, на направление жеста может влиять предварительная фиксация в пространстве точки, которую говорящий связывает с тем или иным объектом. В работе [Cooperider, Núñez 2007] авторы выделили отдельный тип указательных жестов **расположение** (placing), с помощью которых говорящий располагает в своем личном дейктическом пространстве те или иные абстрактные (т. е. реально отсутствующие) объекты указания. Понятно, что когда расположение осуществляется в первый раз, можно говорить о том, что говорящий свободен в выборе места для этого объекта. Однако в ходе дальнейшего диалога/монолога в случае анафор говорящие демонстрируют сильнейшую тенденцию отсылать слушающего к той точке в пространстве, в которой они прежде расположили абстрактный предмет⁹, и в этом случае их жестикуляция, отсылающая к этому объекту, должна считаться объектно-мотивированной.

6.5_1

Считите за благо, что мы сегодня имеем первое объектно-свободное указание, рука ← {информацию}, которая завтра бы второе, объектно-связанное указание рукой на ту же точку {свалилась} нам как снег на голову.

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

Понятно, что включение в нашу выборку некоторого количества аналогичных случаев неизбежно, поскольку иногда очень трудно определить, форми-

⁹ См. подробнее о том, как осуществляется в пространстве жестикуляционная анафора к абстрактному объекту указания в случае совместного решения интеллектуальных задач в [Elms 2010].

рует ли говорящий какой-то новый объект в своем жестикуляционном пространстве или отсылает к объекту, уже обозначенному ранее с помощью жеста типа placing.

6.5.4.2. Жестикуляционное противопоставление

Дейктические жесты довольно часто сопровождают конструкции противопоставления.

6.5_2

...то что вы ●ПГ{крали} машину ●ПГ►кивок{у одного} жулика, рука, ♂БК◄{а другому} продавали?

Э. Рязанов, Э. Брагинский. Берегись автомобиля, 1966

В примере 6.5_2 первый жест (поворот головы направо) объектно-свободен, а второй (указание рукой налево), будучи противопоставлен первому указательному жесту, уже не является объектно-свободным: *другой жулик*, противопоставляемый *одному жулику*, требует от жестикулирующего противоположно направленного жеста. В результате, если объектно-свободный жест направлен вправо, то противопоставленный ему жест должен быть направлен влево, соответственно, направление осуществления второго жеста не является семиотически свободным.

6.5.5. ПОСЛЕДОВАТЕЛЬНОСТИ

В этой главе мы собираемся анализировать жестикуляцию, сопровождающую высказывания с «абсолютным» временем, т. е. такие высказывания, в которых время задано по отношению к моменту речи¹⁰. Тем самым мы оставляем в стороне высказывания, в которых жестикуляция сопровождает две временные точки, ориентированные друг относительно друга и лишь во вторую очередь апеллирующие к моменту речи.

Наиболее простой случай такого рода — так называемые **последовательности**, когда высказывание включает в себя два жеста, первый из которых сопровождает событие P₁, а второй — следующее за ним событие P₂:

6.5_3

ОЛ◄▼{Сегодня} он живой (P₁), ОЛ◄▼правее первого движения{а завтра} покойник (P₂).

И. Щеголев, Л. Корсунский. Американский дедушка, 1993

¹⁰ Сказанное касается «реальных», т. е. индикативных времен и не касается высказываний со снятой утвердительностью.

В примере 6.5_3 начальная точка (*сегодня*) располагается левее конечной (*завтра*).



Рис. 6_9. Сдвиг жестикуляции вправо в последовательностях

Таких примеров в нашей базе данных не очень много, поэтому трудно сказать, какое направление смещения второго указательного жеста относительно первого является предпочтительным — слева направо или справа налево. Примеры есть на оба направления, но, кажется, предпочтение оказывается направлению слева направо¹¹, что в целом подтверждает высказанные до сих пор предположения о том, что жестикуляция, сопровождающая последовательности, находится под влиянием направления чтения, свойственного данной культуре.

Последовательности (и их разновидности — со- и противопоставления), а также жесты, передающие идеи одновременности и тождества, будут подробно рассмотрены нами в Главе 8, поскольку они связаны с вертикальной осью в гораздо большей степени, чем с поперечной и сагиттальной осями.

6.5.6. ЛЕКСИЧЕСКИЕ ФАКТОРЫ

Сильное влияние на направление жестикуляции оказывают также лексические темпоральные дейксисты. Например, слово *сейчас* по своему базовому значению тяготеет к сопровождающей жестикуляции, направленной сверху вниз (см. Глава 8), и это тяготение может перевешивать иные факторы. Так, в примере 6.5_4 сопровождаемая темпоральным дейксистом фраза имеет ирреальную модальность (*если X, то Y*), для которой, как мы покажем ниже, характерно направление указательного жеста слева направо; однако наличие дейксиста *сейчас* приводит к тому, что указание направляется не слева направо, а сверху вниз.

6.5_4

Поэтому я хочу всех предупредить, что если мы **щас** УП↓▼многократно{умудримся облажаться} и с этим марафоном, то уволят не меня одного...

Д. Дьяченко и др. День радио, 2008

¹¹ Количественные данные мы не приводим, поскольку ввиду их малочисленности они не могут считаться достоверными; тема требует дополнительного исследования.

Как мы уже упоминали выше, нами было обследовано почти 4,4 тыс. контекстов, из которых порядка 3,4 тыс. — когнитивные. Представляется, что этого количества достаточно для того, чтобы нивелировать ограничения на свободу осуществления жеста, перечисленные в данном разделе. Все статистические распределения, которыми мы будем далее оперировать, вполне достоверны (хотя, конечно, и в разной степени).

6.6. Распределение темпоральных жестов на темпоральных осях

В табл. 6_3 приведены количественные данные, позволяющие судить о том, как жесты стандартно располагаются в пространстве в соответствии с видовременными и модальными характеристиками высказывания.

Таблица 6_3¹²

Направление Вид, время, модальность	Сагиттальная ось		Поперечная ось		Вертикальная ось
	вперед	за спину	налево	направо	сверху вниз
будущее время	141	<u>2</u>	58	<u>31</u>	169
снятая утвердительность	304	23	<u>146</u>	265	<u>312</u>
настоящее акт.-длит.	65	<u>1</u>	<u>23</u>	27	86
настоящее историческое	<u>59</u>	3	27	<u>11</u>	50
настоящее узуальное	84	13	32	39	83
прошедшее перфектное	<u>88</u>	7	49	49	133
прошедшее узуальное	257	27	162	<u>112</u>	254
$\chi^2=149,43$, $p=4,23-20$; распределения достоверны, параметры связаны					

Табл. 6_3 совершенно отчетливо демонстрирует нам, что в зоне когнитивных (объектно-свободных) жестов наблюдается асимметрия распределения видовременных и модальных значений по трем осям.

Отметим сразу, что обследованный нами материал не подтверждает симметрии между сагиттальной и поперечной осью. Если по сагиттальной оси действительно можно видеть противопоставление «будущее — прошедшее узуальное», то на поперечной оси мы наблюдаем противопоставление прошедше-

¹² Напоминаем, что в таблице 6_3 приводятся данные только по утверждениям — данных по вопросам и императивам нет. Последние более подробно будут рассмотрены в Главе 8. Чтобы не перегружать таблицу, в нее не включены числовые данные по движению снизу вверх по вертикальной оси — с точки зрения темпоральных и модальных параметров они оказались незначимыми и будут рассмотрены более пристально в Главах 7–8.

го узуального, расположенного слева от говорящего, и высказываний со снятой утвердительностью, расположенных справа от говорящего. «Уверенное» будущее не проявляет ни малейшего тяготения к положению справа от говорящего, более того, для «уверенного» будущего положение справа от говорящего не характерно. Место будущего (справа от говорящего), по нашим данным, занимают высказывания со снятой утвердительностью.

На рис. 6_10—6.12 изображены схемы распределения времен и модальностей на трех декартовых координатах.

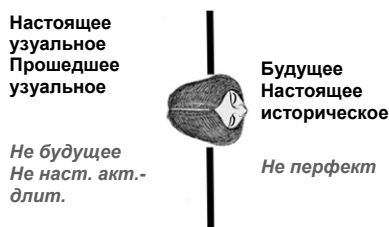


Рис. 6_10. Сагиттальная ось

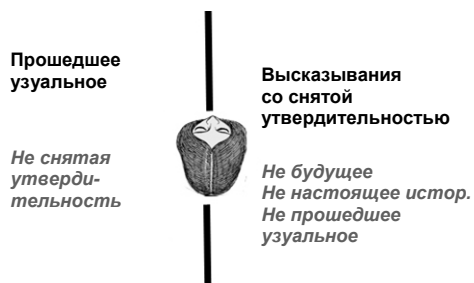


Рис. 6_11. Поперечная ось



Рис. 6_12. Вертикальная ось

Итак, мы видим следующие закономерности:

1. Позади говорящего расположены узуальные времена, настоящее и прошедшее, т. е. для времен, расположенных за спиной говорящего, неважна привязка события к точному моменту в настоящем или прошлом, а важен сам факт осуществления события.

2) Перед говорящим располагаются будущее время и настоящее историческое.

3) Будущее время так же связано с вертикальной осью, как и настоящее актуально-длительное и перфектное прошедшее; эти факты будут проанализированы в Главе 8.

4) На поперечной оси противопоставлены вовсе не прошедшее и будущее, как предполагалось ранее, а прошедшее узуальное и высказывания со снятой утвердительностью.

6.7. Возможные интерпретации

6.7.1. Существование и локализация

В этом разделе мы попытаемся предложить некоторые объяснения замеченным на нашем материале закономерностям.

Естественный вопрос, который возникает: почему жестикуляция распределилась в пространстве именно таким образом, а не каким-то иным?

Вернемся еще раз к исключительно проницательной интерпретации распределения темпоральной жестикуляции в европейских языках — так, как она была изложена в работе [Núñez, Sweetser 2006]. Авторы считают, что в основе жестикуляционной метафорики, связанной со временем, в европейских языках лежит образ идущего человека: то, что находится у идущего человека за спиной, ему известно, потому что уже попадало в его поле его зрения, а то, что ждет идущего человека впереди, неизвестно, потому что прячется за **ближайшим поворотом дороги**. Соответственно, известное, т. е. прошлое, помещается у идущего человека за спиной, а неизвестное, т. е. будущее, — в зоне перед ним.

В этом образе практически всё безупречно, кроме **поворота дороги**, наличие и роль которого вызывает чрезвычайно большие сомнения. Ведь если человек идет, то поворот дороги, буде он когда-нибудь и случится, всё-таки отстоит от идущего человека на некоторое расстояние, иначе это был бы уже не «идущий», а «поворачивающий» человек. Но если это так, то территория до ближайшего потенциального поворота хорошо человеком просматривается (рис. 6_13) и, соответственно, известна ему в той же мере, в которой известна «неподвижному» носителю языка аутага территория перед его глазами, на которой он располагает прошлое.

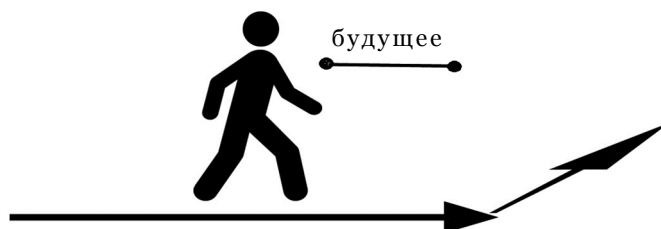


Рис. 6_13. Временная метафора 'идущий человек'

Таким образом, если выдерживать противопоставление идущего и неподвижного (сидящего или стоящего) человека до конца, без вовлечения в образ поворота дороги в роли *dei ex machina*, то непонятно, почему у европейца впереди будущее, а не прошлое, как у носителей языка аумара.

Следует обратить внимание на то, что само понятие 'известно/неизвестно' двусмысленно. С одной стороны, может быть (не)известен факт **существования** некоторого объекта (\exists или $-\exists$). Если факт существования некоторого объекта говорящему известен, то и сам этот объект можно считать существующим (с точки зрения говорящего), и наоборот, если факт существования объекта неизвестен, то этот объект можно считать несуществующим, т. е. отсутствующим в реальной жизни, а следовательно, существующим в некоторой виртуальной реальности, короче говоря, ирреальным.

С другой стороны, может быть (не)известна **локализация** (L и $-L$) в данный момент времени того объекта, о существовании которого нам **уже известно**. Будем считать, что базовая метафора, от которой отталкиваются исследователи в работе [Núñez, Sweetser 2006], верна, т. е. ЗНАТЬ ЗНАЧИТ ВИДЕТЬ. Если проанализировать с этой точки зрения образ идущего человека, то можно заметить, что прошлое и будущее в этой системе координат могут быть охарактеризованы следующим образом:

Таблица 6_4

Параметр	Прошлое	«Уверенное» будущее
<i>Существует ли объект?</i>	Да, существует, поскольку объект в период до момента речи находился в зоне видимости говорящего (\exists).	Да, существует, поскольку объект в момент речи находится в зоне видимости говорящего (\exists).
<i>Известна ли локализация объекта в данный момент?</i>	Нет, не известна, поскольку объект в момент речи находится вне зоны видимости говорящего ($-L$).	Да, известна, поскольку объект в момент речи находится в зоне видимости говорящего (L).

Таким образом, для будущего объект известен по обоим параметрам — известно и о его существовании, и о его локализации. Напротив, для прошлого, при известности факта существования некоторого объекта, неизвестна его локализация. Известность и доступность локализации некоторого объекта означают, что говорящий имеет возможность так или иначе этим объектом манипулировать, а следовательно, этот объект может считаться **актуальным** для говорящего в данный момент. Напротив, локализация объекта в прошлом неизвестна, а следовательно, этот объект недоступен для говорящего в данный момент и может считаться в данный момент **неактуальным**.

Таким образом, мы считаем, что для противопоставления будущего и прошлого по сагиттальной оси существен не параметр **известности** объекта, а параметр его **актуальности** для говорящего в настоящий момент: позади говорящего, за его спиной располагаются события, о которых известно, что они произошли (прошедшее узואальное) или происходят (настоящее узואальное), но конкретная локализация их во времени неизвестна или несущественна. И именно незначимость точной локализации во времени отражается локализацией таких событий в невидимой зоне, за говорящим. При этом события, которые точно произойдут в ближайшем будущем («уверенное» будущее) или происходят в данный конкретный момент (настоящее актуально-длительное), практически никогда не располагаются за спиной у говорящего. Единственный контекст с актуально-длительным настоящим, расположенным позади говорящего, — пример 6.7_1, два примера с «уверенным» будущим — 6.7_2—6.7_3.

6.7_1

Щас генералам некогда. Они БП \hookrightarrow многократно {там доколачивают, кого надо}...

М. Жаров. Беспокойное хозяйство, 1946

6.7_2

В следующий раз кивок \hookrightarrow {привезу}, точно.

В. Шукшин. Живет такой парень, 1964

6.7_3

Утром раненько БП \hookrightarrow {на конях} в тайгу поскачем...

В. Назаров, Б. Можаяев. Хозяин тайги, 1968¹³

Таким образом, события, происходившие в прошлом и происходящие в настоящем и располагаемые говорящим с помощью жестикуляции позади, за его

¹³ Впрочем, пример 6.7_3 весьма двусмыслен — в нем указание БП имеет очень редуцированный характер и практически сразу переходит в прагматический жест *вскинуть руку* в значении 'восклицание' (см. подробнее § 14.2.3.1), так что полной уверенности, что в этом фрагменте мы действительно имеем дело с указанием за спину, нет.

спиной, трактуются как реальные (т. е. имевшие/имеющие место, существовавшие/существующие, \exists), но в данный момент потерявшие актуальность, важность для говорящего или не имеющие их.

Примечание 1. Этим объясняется тот факт, что прошедшее время в перфектном значении не имеет ни малейшей склонности располагаться на сагиттальной оси позади говорящего, а напротив, отчетливо тяготеет к вертикальной оси, как и настоящее актуально-длительное. Это связано с тем, что перфект включает в себя отсылку к настоящему актуально-длительному и жестикуляция подчеркивает как существенную именно эту отсылку, а не тот факт, что действие началось в прошлом. Перфект подает нам событие как начавшееся в прошлом и всё еще актуальное в настоящем. Соответственно, если позади говорящего располагаются прошедшие события, не актуальные для говорящего в настоящий момент, то перфектное прошедшее, в отличие от прошедшего узально-го, и не должно испытывать тяготения к этой пространственной позиции.

Примечание 2. Неактуальность события, расположенного позади говорящего, подчеркивается также тем, какой орган используется говорящим при указании за спину. В Главе 3 мы уже писали о том, что по сагиттальной оси для указания назад используется большой палец. Напротив, указание ОЛ и УП используются преимущественно для указания вперед. Указание БП (в отличие от указаний ОЛ и УП) используется в тех случаях, когда точная локализация объекта указания неважна, что, собственно, и обозначает, что объект указания в случае указания БП не является в данный момент актуальным для говорящего.

Примечание 3. Интересно расположение настоящего исторического в зоне перед говорящим. Как известно, настоящее историческое используется в тех случаях, когда говорящий описывает некоторое событие, реально произошедшее в прошлом, как будто это событие происходит в данный момент, т. е. как вполне актуальное для момента речи событие. Имея в виду, что реальное (а не историческое) актуально-длительное настоящее время фиксируется в жестикуляции движением сверху вниз по вертикальной оси, для настоящего исторического, тем самым, не остается никакого другого расположения в пространстве, кроме как в зоне перед говорящим.

Вернемся к системе темпоральных указаний в языке аумага. Если в основе темпоральной метафоры в языке аумага находится не идущий, а неподвижный человек (рис. 6_14), то в пространстве перед ним располагаются объекты с характеристиками $\exists L$ (эти объекты существуют и их локализация известна), а в пространстве за ним — объекты с характеристикой $\neg\exists-L$ (ничего не известно ни об их существовании, ни об их локализации; впрочем, неизвестность

локализации логично вытекает из неизвестности существования, поскольку вряд ли можно локализовать то, о существовании чего ничего не известно).



Рис. 6_14. Временная метафора 'сидящий человек'

Но если в языке аумага прошлое противопоставляется будущему как нечто реально существующее — чему-то предположительному, то здесь мы, по-видимому, имеем дело не с противопоставлением времен, а с противопоставлением реальной и ирреальной модальности, о чем, собственно, пишут сами авторы в работе [Núñez, Sweetser 2006]. Таким образом, остается неизвестным, существует ли в языке аумага противопоставление прошедшего и будущего/настоящего времени в привычном европейцу виде или это противопоставление поглощено противопоставлением индикатива и ирреального наклонения.

Сказанное логично подводит нас к обсуждению вопроса, почему прошедшее узуальное противопоставляется ирреальному наклонению — противопоставление, зафиксированное, по нашим данным, на поперечной оси и кажущееся парадоксальным и семиотически ущербным в случае, если мы не различаем сведения о существовании некоего объекта и сведения о его локализации в пространстве.

Очевидно, что единственным способом передать идею существования какого-либо объекта является помещение его в контекст прошедшего узуального, поскольку именно прошедшее узуальное передает некоторое действие как полностью завершённое к моменту речи, полностью состоявшееся, полностью **бывшее**. Ни настоящее, ни будущее время, ни перфект по самой своей семантике не предоставляют такой возможности.

Таким образом, прошедшее узуальное, помимо своего основного значения — предшествование события моменту речи, — передает еще и более общее значение **существования** некоторого объекта или события в реальности (Э)¹⁴. Но если это так, то логичным антонимом прошедшего узуального по парамет-

¹⁴ Именно поэтому прошедшее узуальное является основным временем нарратива.

ру существования является не будущее и не настоящее, а ирреальная модальность, которая ставит под вопрос именно реальность существования данного объекта ($\neg\exists$). С нашей точки зрения, именно это противопоставление реального и ирреального осуществляется в русской объектно-свободной жестикуляции на поперечной оси.

6.7.2. ВЫБОР ОСИ

Здесь, естественно, возникают следующие вопросы: зачем говорящему две оси (поперечная и сагиттальная) и почему говорящий показывает время на сагиттальной оси, а реальность события — на поперечной (если, конечно, та интерпретация, которую мы предложили в предыдущем разделе, верна).

Во всех известных языках мира языковые темпоральные дейксисы ориентированы вдоль сагиттальной оси (***впереди** нас ждут праздники, каникулы начались два дня **назад*** и под.), и при этом не известен ни один язык, в котором языковая темпоральная лексика была бы упорядочена по поперечной оси (**справа нас ждут праздники, *два дня налево*). Герберт Кларк в работе [Clark 1973] высказал весьма обоснованное предположение, что этот факт объясняется очевидной асимметрией тела говорящего по сагиттальной оси и его внешней симметрией по поперечной оси.

Действительно, тот факт, что тело говорящего по сагиттальной оси четко разделяется на не похожие друг на друга зад и перед, дает возможность однозначно располагать будущее и прошлое (в нашей трактовке — актуальные и неактуальные события) относительно говорящего, вне зависимости от расположения говорящего и слушающего друг относительно друга. Напротив, левая и правая зоны тела говорящего с внешней точки зрения симметричны, а следовательно, прототипическое положение слушающего **напротив** говорящего приводит к тому, что понятие *правый* и *левый* у говорящего и слушающего зеркально противоположны и зависят от той точки зрения, с которой говорящий аттестует нечто как *правое* или как *левое*.

Поскольку единственным известным способом передать ориентацию некоторого объекта во времени является апелляция к пространственным координатам, объективная, не зависящая от обстоятельств и точек зрения референтная точка оказывается здесь совершенно необходимой. Именно поэтому сагиттальная ось, задающая независимые координаты, используется для передачи идеи времени.

Как ясно из предшествующего изложения, мы не считаем, что на поперечной оси говорящий располагает временные координаты, — по нашим данным, на поперечной оси говорящий фиксирует реальную (слева) и ирреальную

(справа) модальность высказывания. Таким образом, в жестикуляционной системе — так, как она вырисовывается на нашем материале, — не существует конкуренции двух временных осей (напомним, что последовательности, т. е. дейктическое жестикуляционное сопровождение идеи следования друг за другом двух и более явлений, мы вывели из рассмотрения).

Сагиттальная ось, тем самым, как ясно из предыдущего, ориентирована на передачу информации слушающему, т. е. для нее характерно то, что можно назвать **коммуникативной ориентацией**. Напротив, поперечная ось не ориентирована на передачу информации слушающему. Как мы уж упоминали во Введении, жестикуляция осуществляется говорящим отнюдь не только для передачи информации: говорящий жестикулирует и в отсутствие слушающего. Тем самым, за жестикуляцией, помимо коммуникативной функции, признается также когнитивная функция, т. е. жестикуляция отражает смысл произносимых фраз — так, как он представляется самому говорящему, — вне зависимости от того, воспринимает эту информацию слушающий или нет. Следовательно, поперечную ось, на которой говорящий бессознательно отмечает реальную и ирреальную модальности высказывания, мы можем считать **когнитивной осью**.

Противопоставление сагиттальной оси как коммуникативной и поперечной оси как когнитивной хорошо согласуется с экспериментами, описанными в замечательной работе [Casasanto, Jasmin 2012]. В первом эксперименте испытуемых просили показать слушающему жестом тот или иной темпоральный дейксис. Во втором эксперименте испытуемые пересказывали некоторый текст, используя жестикуляцию в естественном режиме, без всякой специальной ориентации на слушающего. Испытуемые в первом эксперименте, ориентированном на слушающего и предполагающем **намеренное** осуществление жеста, использовали в подавляющем большинстве темпоральные жесты, размещенные на сагиттальной (коммуникативной) оси. Напротив, в естественном нарративе преобладали жесты на поперечной (когнитивной) оси, хотя и сагиттальная ось тоже использовалась. Подтверждением коммуникативного характера сагиттальной оси является и тот факт, что в языке глухонемых для передачи временных значений используется сагиттальная ось (поперечная ось используется для передачи последовательностей): жестовый язык, в отличие от повседневной жестикуляции, принципиально ориентирован на слушающего.

6.7.3. ПРАВОЕ И ЛЕВОЕ

Еще один вопрос, который мы хотели бы затронуть: почему для реальной модальности говорящий выбирает левую зону когнитивной (поперечной) оси,

а для ирреальной модальности — правую? Во всех известных нам работах по данной проблематике выбор связывается с направлением чтения в данной культуре, которое, в свою очередь, возводится к традиционному типу письма и к ориентации времени на древних календарях.

Мы ни в коей мере не собираемся оспаривать эти предположения, хотя, конечно, для точного решения этого вопроса необходимо провести обследование достаточно больших по объему мультимедийных корпусов для иврита, урду, арабского, японского и китайского языков, чего, насколько нам известно, до сих пор сделано не было: все данные о влиянии письменности на выбор между правым и левым, верхним и нижним основываются на результатах психологических и психолингвистических экспериментов, что представляется решительно недостаточным.

Отметим главное: данное утверждение касается в основном последовательностей, т. е. жестикуляции, которая сопровождает идею расположения двух или более событий, следующих друг за другом и ориентированных друг относительно друга, на поперечной оси.

Наш материал показал, что говорящий выбирает между левым и правым и в том случае, когда о последовательностях говорить не приходится, т. е. левое и правое имеют не относительную, а абсолютную значимость.

Отсюда и возникает вопрос, почему для реальной модальности говорящий выбирает левую зону на поперечной оси, а для снятой утвердительности, — соответственно, правую.

Ж. Кальбрис в статье [Calbris 2008a] утверждает, что в жестикуляции выбор между левой и правой рукой не случаен, но является прагматически мотивированным. По данным исследователя, правша предпочитает **на себя** указывать правой рукой, а если ему требуется отсылка к **другим**, то при этом производится мена рук¹⁵.

Согласно этому предположению, указание на некоторый внешний объект должно, со статистической точки зрения, предпочтительно производиться левой рукой, а автодейксис, т. е. указание говорящего на себя самого, напротив, должно тяготеть к осуществлению правой рукой. Мы проанализировали с этой

¹⁵ Безусловно, выбор жестикулирующей руки и те факторы, которые влияют на этот выбор, исследовался и до работы Ж. Кальбрис. Например, в статье [Lausberg, Kita 2003] вполне обоснованно оспаривалась гипотеза, согласно которой выбор руки связан с асимметрией мозга. Однако в упомянутой статье авторы не различают объектно-связанные и когнитивные жесты, вследствие чего в качестве практически единственного фактора, влияющего на выбор руки, указывают фактор реального расположения объектов при нарративном описании сцены или ситуации. Работа Ж. Кальбрис, безусловно, является новаторской в том отношении, что она впервые исследовала чисто когнитивные факторы, влияющие на «ручность» жеста.

точки зрения ручные указания, синхронизованные с дейктическими местоимениями *этот*, *вот*, а также автодейксис. Полученные результаты можно увидеть в табл. 6_5.

Таблица 6_5

Тип дейксиса Орган указания	Я†	ОЛ, УП (<i>вот</i> , <i>это</i>)
<i>левая рука</i>	87	106
<i>обе руки</i>	47	62
<i>правая рука</i>	187	201
$\chi^2=1,11$, $p=.58$; параметры не связаны, распределения недостоверны		

Как видим, прямой и простой зависимости между этими параметрами не наблюдается — распределения недостоверны. Впрочем, это вполне ожидаемый результат, поскольку факторы, которые влияют на выбор указательного жеста, в том числе и на выбор руки для его осуществления, слишком разнородны и могут действовать разнонаправленно, в целом уравнивая друг друга.

Однако семантическую и аксиологическую неравноценность правого и левого подтверждает более дифференцированный анализ. Рассмотрим ручные дейксисы, которые сопровождают дейктические слова *вот* и *этот*, со следующей точки зрения. Будем различать отрицательные (6.7_4) и положительные (6.7_5) контексты употребления этих дейксисов¹⁶.

6.7_4

Я терпеть не могу ^{RH}Этого выражения «легкий жанр».

Не я презренный, а вот ^{LH}эти раздуватели чувств!

^{RH}Вот, состав преступления налицо.

^{LH}Вот виновники.

6.7_5

^{LH}Этот юноша — мой лучший друг.

Ни за что не подарил бы тебе ^{RH}эти замечательные ботинки!

^{RH}Вот она, волшебная арифметика!

^{LH}Вот, познакомьтесь, мой тренер, а ^{LH}вот мой директор.

Табл. 6_6 демонстрирует распределение правой и левой руки между указаниями в положительных и отрицательных контекстах.

¹⁶ Отметим, что в ряде случаев для вынесения решения, является контекст отрицательным, положительным или нейтральным, приходилось обращаться не к лингвистическим, а к экстралингвистическим, ситуационным данным.

Таблица 6_6

Рука	Левая	Правая
Типы контекстов		
<i>отрицательные</i>	48	65
<i>положительные</i>	18	62
$\chi^2=8,31$, $p=3,95-03$; параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, при указании на внешний объект в отрицательном контексте говорящий предпочитает использовать левую руку, для положительных же контекстов использование левой руки не характерно. Аналогичные результаты были получены в работе [Casasanto, Jasmin 2010], в которой авторы анализировали публичные выступления политиков и связь отрицательных и положительных контекстов с выбором правой или левой руки. Вывод, к которому они пришли:

Говорящие более отчетливо связывают позитивные сообщения с жестами доминантной руки, а негативные сообщения — с жестами левой руки, тем самым проявляя скрытую связь физического действия и эмоции... полученные результаты позволяют предположить, что рука, которую говорящий выбирает для осуществления жеста, имеет неожиданную (и, вероятнее всего, непреднамеренную) коммуникативную значимость, поскольку дает знать слушающему, как говорящий оценивает ту или иную часть своего сообщения [Ibid.: Abstract].

Сказанное позволяет нам считать, что на шкале ценностей у говорящего правая сторона расположена выше, чем левая, поскольку именно с правой стороной ассоциируется позитивная информация, к левой же стороне тяготеет информация негативная.

Далее. Исследование автодейксиса (автоуказания) показало, что левая и правая рука асимметричны и в отношении автодейксиса. Чтобы показать это, проведем следующие различия. Во-первых, будем различать императивы и вопросы, которые сопровождаются автоуказанием. Императивы с автоуказанием в подавляющем большинстве представляют собой просьбы:

6.7_6

Сделай подпорки из чего ЛН,Я↑ладонь к груди{хочешь}, подхват{сделай, я прошу} тебя!

Анастасия Поликарповна! ЛН,Я↑ладонь к груди{Моего любимого, грибного!}

Прости, ради бога, я тебя разбудил, ЛН,Я↑ОЛ{ну извини пожалуйста!}

Иными словами, говорящий, совершая императивный речевой акт, который сопровождается автодейксисом, не приказывает слушающему что-либо

сделать, а просит слушающего о каком-то действии в интересах говорящего. Просьба предполагает зависимость говорящего от доброй воли слушающего, в отличие от приказа, когда говорящий диктует слушающему свою волю.

Вопрос же не предполагает зависимости говорящего от слушающего: осуществляя речевой акт вопроса, сопровождаемый автоуказанием, говорящий просит у слушающего ту или иную информацию, но при этом не зависит от доброй воли слушающего и тем самым осуществляет в отношении слушающего если не доминирующий, то по крайней мере независимый речевой акт.

Посмотрим, как правая и левая рука распределены между автодейксисами-императивами и автодейксисами-вопросами (табл. 6_7).

Таблица 6_7

Рука	Левая	Правая
Типы иллокуции		
Я↑ <i>вопросы</i>	15	42
Я↑ <i>императивы</i>	11	8
$\chi^2=6,31$, $p=.012$; параметры связаны, распределения достоверны		

Видим, что для автодейксисов-императивов характерно использование левой руки (автодейксисы-вопросы не демонстрируют каких-либо предпочтений).

Примечание. Следует отметить, что для классических «внешних» дейксисов, осуществляемых открытой ладонью и указательным пальцем, распределение рук никак не связано с типами иллокуций (табл. 6_8):

Таблица 6_8

Рука	Левая	Правая
Типы иллокуции		
<i>вопросы</i>	19	25
<i>императивы</i>	16	27
<i>утверждения</i>	71	149
$\chi^2=2,09$, $p=.35$; параметры не связаны, распределения недостоверны		

Как видим, параметры не связаны и распределения недостоверны, что означает, что выбор указующей руки в случае классического дейксиса осуществляется не под влиянием типа иллокуции, а под влиянием каких-то иных факторов.

Данные табл. 6_7 позволяют нам считать, что левая рука связана с зависимым автодейксисом, а правая рука — с доминирующим (или, по крайней мере, независимым) автодейксисом.

Здесь нужно сделать важное отступление, касающееся того, что именно в жестикуляционных исследованиях рассматривается как правое и как левое. Стандартно говорят о «ручности», т. е. выборе между правой и левой рукой (см. перечисленные в этом разделе работы). Заметим, однако, что это не единственная и, как кажется, не основная возможность. Действительно, говорящий может выбирать

1) между правой и левой рукой,
2) между правой и левой жестикуляционной зоной (т. е. зоной, в которой осуществляется жестикуляция и которая примыкает к правой или к левой половине тела говорящего),

3) между схемой движения руки в ту или иную зону (правая рука может двигаться в левую зону, и наоборот, каждая рука может оставаться в своей зоне).

Мы полагаем первичным выбор не руки, а выбор **правой или левой зоны**. Во-первых, это дает нам возможность учитывать указательные движения головы, для которых понятие «ручность» по понятным причинам абсурдно, а во-вторых, принятие зон в качестве исходных позволяет анализировать закономерности, связанные с рисунком движения рук между зонами (см. выше о комфортном движении, притяжении, пересечении и радикальном пересечении).

Действительно, если мы перейдем от правой/левой руки к правой/левой жестикуляционной зоне, то мы увидим еще одну закономерность, касающуюся асимметрии правого и левого. Как мы уже писали в Главе 4, существует два головных дейктических жеста, апеллирующих к невидимой зоне: \circ БК боковой кивок и \bullet ПГ поворот головы. Одним из параметров, по которому различаются два этих жеста, является прагматическая удаленность (боковой кивок) или близость (поворот головы) объекта указания, т. е. эти жесты различаются так же, как различаются, среди прочего, указания УП/БП (удаленность) и указание ОЛ (близость). Табл. 6_9 демонстрирует, как два этих головных указания распределены между левой и правой зоной поперечной оси случае объектно-свободных (когнитивных) указаний.

Таблица 6_9

Направление Указания головой	слева направо	справа налево
боковой кивок	98	103
поворот головы	59	34
$\chi^2=5.51, p=.019$; параметры связаны, распределения достоверны		

Казалось бы, по поперечной оси эти два указательных жеста должны распределяться совершенно равномерно. Однако на деле мы видим, что если бо-

ковой кивок демонстрирует очень слабое тяготение к левой зоне¹⁷, то *поворот головы* — заметное тяготение вправо и отчетливое отталкивание от левой зоны. Таким образом, мы вынуждены признать, что *правое* находится к говорящему ближе, чем *левое*.

Перечисленные выше данные, по-видимому, позволяют согласиться с Ж. Кальбрис в том, что та сторона тела и прилегающее к ней пространство, которые связаны с доминантной рукой, ассоциируются в жестикуляционной системе данного говорящего с ним самим: говорящий связывает свою доминантную руку с чем-то положительным, близким, а также с доминированием над слушающим (или независимостью от него). Напротив, левая (в подавляющем большинстве случаев — недоминантная) сторона ассоциируется с чем-то далеким, отрицательным и подчиненным.

Следовательно, левая и правая сторона семиотически несимметричны: в случае, если говорящий правша, т. е. в подавляющем большинстве контекстов, правая часть тела связывается с более высокими по шкале ценностей объектами, а также ассоциируется с личностью говорящего, т. е. с его эго.

Но если правая зона отождествляется с я говорящего, тогда левая зона, как семиотически противоположная, должна отождествляться с *не-я*.

Имея в виду все вышеизложенное, мы считаем, что

- 1) направление объектно-свободных движений вдоль поперечной оси не имеет отношения к передаче темпоральных отношений (прошлое — будущее),
- 2) направление жестикуляции на поперечной оси задается не направлением письма/чтения, характерным для данной культуры, а доминантностью правой руки.

Поскольку слева на поперечной оси, согласно нашим данным, располагается

- 1) реальное, полностью состоявшееся событие (передаваемое прошедшим узальным временем),
- 2) относящееся к *не-я*, т. е. к внешней по отношению к я сфере, а справа располагается

- 1) ирреальное событие, сообщение о котором проходит через когнитивный фильтр говорящего;

- 2) сфера я, т. е. личная сфера говорящего, мы предлагаем считать, что лево и право на поперечной оси отражают противопоставление

- 1) объективных **фактов** и субъективного **мнения** говорящего,
- 2) «чужого» и «своего» соответственно.

¹⁷ Наши данные подтверждаются также данными Ж. Кальбрис [Calbris 2008b].

Таким образом, поперечная (когнитивная) ось является одновременно эвиденциальной и аксиологической осью.

Примечание. Здесь нужно сделать одно очень важное методологическое уточнение, касающееся анализа материала — такого, например, как в цитированной выше работе [Casasanto, Jasmin 2010]. Очевидно, что характеристика высказывания как имеющего отрицательные или положительные коннотации гораздо более субъективна, чем характеристика этого же высказывания с точки зрения грамматики и прагматики (последние имеют легко наблюдаемые объективные маркеры). Но обычно как специалистов по устной коммуникации, так и широкую общественность в гораздо большей степени, чем лингвистические аспекты дискурса, интересуют **оценки** тех или иных событий со стороны исследуемых лиц, в особенности когда это касается политиков: приятно иметь некоторый инструмент, который позволяет проникнуть в бессознательное говорящего. С нашей точки зрения, прежде чем переходить к выводам об аксиологических предпочтениях говорящего, исследователю предвзвешенно нужно избавиться от общезыковых, общекультурных жестикуляционных маркеров, которые сопровождают чисто лингвистические явления (противопоставление факта и мнения), и лишь те контексты, которые не имеют таких маркеров или противоречат им, могут рассматриваться как оценочные. Например, если выступающий говорит:

6.7_7

Ведь мы когда ЛН, жестикуляция в левой зоне{ввели бюджетное правило, мы продолжили политику изъятия излишних денег из экономики}...¹⁸,

то неверно делать вывод, что он оценивает *бюджетное правило* и *политику изъятия* как чужое и дурное: это высказывание имеет предикат в прошедшем узуальном, а следовательно, скорее всего, здесь жестикуляция левой рукой в левой зоне имеет чисто эвиденциальное, а не оценочное значение: говорящий излагает то, что, с его точки зрения, является фактом.

Если выступающий говорит:

6.7_8

И RH, жестикуляция в правой зоне{там еще много чего нужно сделать}...

то не следует из этого заключать, что здесь имеет место положительная оценка предстоящей работы: поскольку фраза построена в ирреальной модальности, то правая рука и правая зона обоснованы уже на лингвистическом уровне и нет необходимости апеллировать к аксиологическим характеристикам.

¹⁸ Цитаты взяты из пресс-конференции В. В. Путина (декабрь 2013 года).

Напротив, если высказывание, имеющее отношение к прошлому, располагается в правой зоне, то здесь уже можно говорить о возможности положительной оценки:

6.7_9

[о Кромвеле] И **ОП**►{очень коварный} был мужик, надо сказать. В истории Великобритании сыграл такую неоднозначную роль.

А если высказывание со снятой утвердительностью располагается в левой зоне, то можно обоснованно подозревать наличие отрицательной оценки или, по крайней мере, дистанцирования от содержания высказывания:

6.7_10

Это ЛН, жестикуляция в левой зоне{министерство образования} вместе с коллегами в регионах подхват{должно решить}.

Таким образом, согласно нашим данным, правое и левое в русской жестикуляции имеет два уровня значений: лингвистический (эвиденциальный), т. е. противопоставление факта и мнения, и аксиологический, т. е. противопоставление чужого и своего (оба противопоставления при этом основаны на противопоставлении недоминантной и доминантной руки)¹⁹. В обоих случаях жестикуляция, ориентированная вдоль поперечной оси, является хорошим маркером происходящих в мозгу говорящего когнитивных процессов, но если эвиденциальные данные больше говорят о лингвистической стороне высказывания, то аксиологические, — скорее, о личных предпочтениях данного конкретного говорящего в данных конкретных обстоятельствах.

6.8. Иллокуции и направления

Выше мы рассматривали распределение по трем декартовым координатам только утверждений. Естественный вопрос: связаны ли с этим параметром различия в иллокутивной силе высказываний? Приведем в табл. 6_10 соответствующие данные, различая, как и раньше, только самые очевидные типы иллокуций: вопросы, императивы и утверждения.

Как видим, связь есть, и достаточно сильная. Основная зона противопоставления — вертикальная ось, где доминирующей является сильнейшая связь

¹⁹ Полученные жестикуляционные данные, касающиеся аксиологии, хорошо согласуются с чисто лингвистическими наблюдениями о том, что левое и правое в русском языке, как и во многих других языках, неравноценно: левое направление связано с отрицательными, а правое — с положительными характеристиками и коннотациями (см., среди прочего, [Cienki 1999]).

Таблица 6_10

Тип речевого акта Направление	Вопросы	Императивы	Утверждения
<i>вперед</i>	97	185	998
<i>за спину</i>	5	<u>4</u>	76
<i>налево</i>	39	<u>59</u>	498
<i>направо</i>	69	<u>79</u>	533
<i>сверху вниз</i>	<u>94</u>	283	<u>1087</u>
<i>снизу вверх</i>	54	<u>51</u>	448
$\chi^2=73,19$, $p=1,07-11$; параметры связаны, распределения достоверны			

императива и направления движения сверху вниз, которая отчетливо противопоставляет императив вопросам и утверждениям (мы вернемся к обсуждению этого в главах 8 и 14). Вопрос демонстрирует довольно сильную связь с направлением движения снизу вверх (см. об этом § 8.4.2.2). Что касается поперечной (когнитивной) оси, то императив отчетливо от нее отталкивается, а распределения на этой оси вопросов и утверждений вполне вписывается в ту схему, которая была обнаружена и для одних утверждений:

- вопросы, которые по своему своему существу содержат в себе компонент неопределенности, а следовательно, и ирреальности, явно тяготеют к правой зоне;
- утверждения, в значительной степени связанные с изложением фактов, тяготеют к левой зоне²⁰.

Примечание. В подтверждение нашей идеи о том, что важным для анализа топологии жеста является не столько выбор руки для его осуществления, сколько выбор зоны жестикуляции и схемы движения, приведем данные о связи выбора руки и типа иллюкуции. Связь отсутствует, см. табл. 6_11.

²⁰ Последняя закономерность ожидаемо нарушается для отрицательных утверждений (см. § 11.2.2.2), которые являются одной из разновидностей высказываний со снятой утвердительностью. Однако поскольку в нашей базе данных отрицательные утверждения составляют минимальный процент от общего числа утверждений, то на итоговые результаты они, как видим, не влияют. Точно так же, как при больших объемах баз данных не влияет на итоговые результаты неизбежное наличие среди обследуемых говорящих некоторого количества левшей, у которых доминантная рука, естественно, левая, а не правая, а следовательно, у них нужно ожидать другого распределения прошедшего узального и ирреальной модальности на когнитивной оси. Но этот вопрос, естественно, требует отдельного исследования, в частности — целенаправленного сбора данных только по левшам.

Таблица 6_11

Тип речевого акта Рука	Вопросы	Императивы	Утверждения
<i>левая</i>	22	51	225
<i>правая</i>	47	123	487
$\chi^2=0,36$, $p=.84$; параметры не связаны, распределения недостоверны			

6.9. Связь высказывания со схемами движения рук по когнитивной оси

В § 6.1.2 мы рассмотрели 4 разные схемы, по которым рука может двигаться вдоль когнитивной оси: комфортное движение, притяжение, пересечения и радикальное пересечение. Для полноты картины следует проанализировать связь этого параметра с временными, модальными и иллюкутивными характеристиками высказывания. В табл. 6_12 можно видеть распределение названных схем между разными типами утверждений, в табл. 6_13 — между разными типами иллюкуций.

Схемы перемещения рук между зонами включают в себя три основных параметра, которые служат основой для метафорических переносов:

1) тяготение к зоне коммуникации (или отталкивание от нее) — по этому параметру схема «притяжение» отличается от всех остальных схем, поскольку для нее характерно тяготение руки к зоне коммуникации: остальные схемы либо выходят из зоны коммуникации (схема «комфорт»), либо так или иначе ее пересекают (схемы «пересечение» и «радикальное пересечение»);

2) расстояние между исходным положением руки и ее конечным положением (с зоной коммуникации с качестве точки отсчета) — по этому параметру схемы «комфорт» и «притяжение» характеризуются минимальным расстоянием, поскольку рука движется внутри своей зоны, не пересекая зону коммуникации, схема «пересечение» (правая рука в левую зону, левая рука в правую зону) может быть охарактеризована как средняя с точки зрения расстояния, а схема «радикальное пересечение» — как максимальное расстояние, поскольку здесь левая рука возвращается в левую зону, а правая рука — в правую, заняв предварительно максимально отдаленное положение в противоположной зоне;

3) предыдущий параметр, расстояние, метафорически может быть переосмыслен как параметр энергетический, поскольку чем большее расстояние нужно преодолеть руке, тем более нужно на это потратить энергии, — и в этом отношении пересечения обоих типов должны оцениваться как более энергозатратные, чем «комфорт» и «притяжение»;

Таблица 6_12²¹

Схема Время / модальность	LH ↖	LH ↗↖	LH ↗	RH ↖	RH ↗↖	RH ↗
будущее	16	9	5	9	12	17
снятая утвердительность	36	13	5	121	18	48
настоящее историческое	8	3	1	6	8	5
прошедшее перфектное	20	4	0	21	5	5
прошедшее узуальное	40	3	13	49	16	34
$\chi^2=78,13$, $p=8,14-09$; параметры связаны, распределения достоверны						

Таблица 6_13²²

Тип речевого акта Схема	Вопросы	Императивы	Утверждения
LH ↖	13	13	137
LH ↗	3	19	37
LH ↘	1	14	25
RH ↖	31	52	26
RH ↗	5	39	121
$\chi^2=44,13$, $p=5,39-07$; параметры связаны, распределения достоверны			

4) и наконец, важным фактором является то, куда движется рука, в какую зону — в левую или в правую: здесь комфортное движение и радикальное пересечение правой рукой, а также пересечение левой рукой должны оцениваться как перемещения в правую зону, а комфортное движение и радикальное пересечение левой рукой, а также пересечение правой рукой, — соответственно, как перемещения в левую зону.

Имея в виду сказанное, мы можем предложить следующие интерпретации данных в табл. 6_15—6_16.

1. Притяжение правой и левой руки к зоне коммуникации в утверждениях в **будущем времени** хорошо согласуются с данными табл. 6_3, где для будущего фиксируется отчетливое тяготение к актуальной зоне **перед** говорящим (табл. 6_15).

²¹ В таблицу не включены, чтобы ее не перегружать, данные по пересечению левой рукой и радикальному пересечению правой рукой — как незначимые. По этой же причине не включены данные по настоящему узуальному и актуально-длительному.

²² В таблицу не включены данные по схеме «притяжение» и по радикальному пересечению правой рукой — как непоказательные.

2. Высказывания **со снятой утвердительностью** характеризуются комфортным движением в правой зоне (табл. 6_15), как и **вопросы** (табл. 6_16). Таким образом, высказывания, для которых характерна ирреальная модальность и которые тяготеют к правой зоне, отдают предпочтение наименее затратному движению руки, комфортному, во время жестикуляции оставаясь в пределах правой я-зоны. Аналогичным образом, **утверждения** (в противопоставлении императивам и вопросам) тяготеют к комфортному движению в левой зоне, т. е. опять же остаются в привычной для себя зоне (см. табл. 6_13), не пересекая зону коммуникации.

3. Весьма интересно распределились схемы между временами, включающими в себя сему 'прошедшее время'. Для **настоящего исторического**, **прошедшего перфектного** и **узуального** характерно перемещение в левую зону, но во всех трех случаях используется разная схема. Причем есть иколическое соответствие между длительностью временной дистанции между актом речи и излагаемым событием в каждом из времен, с одной стороны, и расстоянием, которое соответствует той или иной схеме, — с другой: для настоящего исторического, максимально приближенного к акту речи, характерно притяжение, осуществленное правой рукой (т. е. движение правой руки влево вплоть до зоны коммуникации), для прошедшего перфектного — комфортное движение левой руки налево из зоны коммуникации, а для прошедшего узуального — радикальное пересечение левой рукой, т. е. использование максимально удлинненной дистанции для достижения левой рукой левой зоны (см. рис. 6_15).

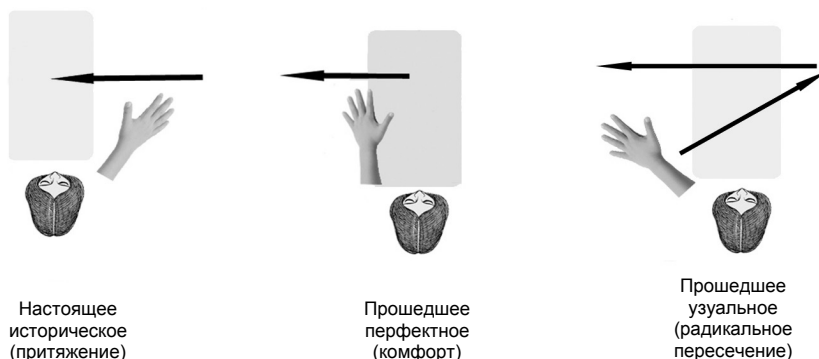


Рис. 6_15. Прошедшие времена и схемы движения

4. И наконец, интересно в отношении описываемого параметра проявляют себя **императивы**. Во-первых, для них оказались характерными энергетически максимально затратные движения — схема «пересечение» (правой и левой

рукой) и схема «радикальное пересечение». С иконической точки зрения такие предпочтения для наиболее сильно воздействующей на адресата иллюстрации совершенно естественны. Во-вторых, из трех свойственных императиву схем две связаны с перемещением руки в левую (чужую, негативную) зону (см. рис. 6_16), что кажется понятным, если иметь в виду, что императив связан с подавлением свободной воли адресата.

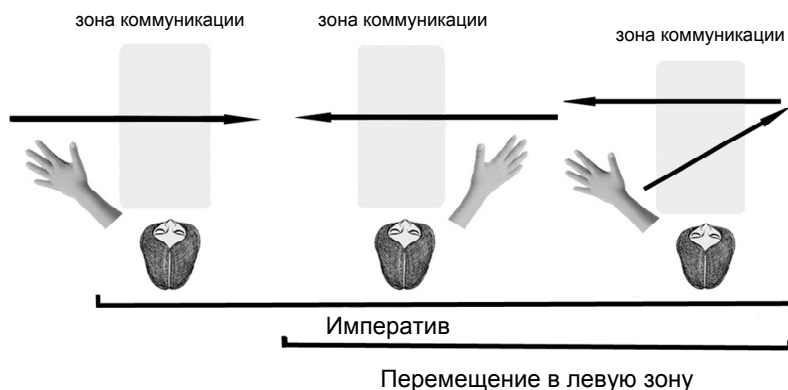


Рис. 6_16. Императив и схемы движения

6.10. Некоторые итоги

6.10.1. ИРРЕАЛЬНОЕ НАКЛОНЕНИЕ И БУДУЩЕЕ ВРЕМЯ

Разумеется, проанализированные в этой главе связи между лингвистическими и топологическими параметрами в значительной степени условны, как и любые статистические закономерности, — и в ряде случаев реальный материал может не совпадать или противоречить изложенным выше закономерностям. В этом разделе мы хотели бы разобрать контексты, в которых жестикуляция противоречит видовременным и модальным характеристикам соответствующей фразы. В некоторых случаях причины этого несовпадения могут представлять определенный интерес, а именно, жестикуляция может проявлять те смысловые компоненты фразы, которые на других уровнях остаются скрытыми и нереализованными.

Известно, что будущее время включает в свою семантику ирреальный компонент, который иногда (хотя и существенно реже, чем можно было бы ожидать) проявляется на жестикуляционном уровне. Так, в примере 6.10_1 говорящий использует во фразе уверенное будущее, но жестикулирует при этом не внутри своей личной сферы (сверху вниз) и не в зоне перед собой (вперед), а слева направо, т. е. с помощью жестикуляции переводит свое высказывание

из регистра уверенного будущего в регистр **мнения** о результате своей деятельности.

6.10_1

У меня в два [^]Подб►{дня} все станут счастливые!

Р. Быков, В. Коростылев. Айболит-66, 1966

Аналогичным образом в примере 6.10_2 выраженное на словесном уровне твердое намерение говорящего идти куда-то противоречит его жестикеции слева направо, которая переводит его высказывание в ирреальным режим, т. е. в режим **намерения**.

6.10_2

Значит, так. Сейчас мы ^{2H,OL}►{идем}... Нет, сейчас уже поздно.

А. Корнев, Г. Садовников. Большая перемена, 1972–1973

В примере 6.10_3, напротив, **угроза** (в естественном для этого типа иллюзий ирреальном режиме), которая должна была бы сопровождаться жестикецией слева направо, сопровождается жестикецией сверху вниз, которая переводит угрозу в **твердое решение** говорящего.

6.10_3

Не то УП!▼, многократно{пушу другие средства} в ход!

Я. Фрид. Благочестивая Марта, 1980

6.10.2. ИРРЕАЛЬНОЕ НАКЛОНЕНИЕ ПОЗАДИ ГОВОРЯЩЕГО

К ирреальному наклонению в нашей выборке мы относили объекты указания, в существовании которых нет полной уверенности, а следовательно, ничего неизвестно и об их локализации, точнее, их локализация в данный момент неважна. С другой стороны, позади говорящего также расположены объекты, локализация которых в настоящий момент неизвестна или неважна.

Таким образом, между высказываниями со снятой утвердительностью и узуальными временами, прежде всего прошедшим, наблюдается частичное совпадение семантических зон, связанное с неважностью или неизвестностью точной локализации объекта в настоящий момент. Это приводит к тому, что в небольшом количестве контекстов ирреальное наклонение может располагаться позади говорящего:

6.10_4

Я смотрел! БП[↗]{Тебя б} на мое место!

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

В примере 6.10_5 «ирреальная» жестикуляция слева направо сочетается с жестикуляцией назад, за спину говорящего.

6.10_5

Ну, десять рублей стоила конфетка, шоколадная, ну... RH▶↖{типа} RH,УП↖{вот} «Буревестника», RH▶↖{вот такая}...

«Письма из провинции», докум. фильм, 2008

В этом примере стандартное «ирреальное» комфортное движение направо сопровождает две лексических единицы (*типа, вот такая*), которые вводят некоторый объект (*конфетка «Буревестник»*) как пример, иллюстрацию того или иного класса объектов (как представитель класса шоколадных конфет определенной стоимости²³). Но одновременно говорящий использует для обозначения этого объекта и указательное движение за спину.

6.10.3. ПРОШЕДШЕЕ ПЕРЕД ГОВОРЯЩИМ

В нашей выборке имеется ряд примеров, когда событие, происходившее в прошлом, располагается перед говорящим (т. е., формально говоря, мы сталкиваемся здесь с жестикуляцией, свойственной языкам типа аутага).

В ряде контекстов такого типа мы имеем дело с предикатами, предполагающими манипуляции с объектами, — и объекты манипуляции естественным образом располагаются в зоне перед субъектом, следствием чего является движение руки вперед, выровненное с прошедшим узуальным (т. е. здесь говорящий совмещает свою точку зрения с точкой зрения манипулирующего субъекта):

6.10_6

...вот за две недели например до родов мама уже куклу РУКИ◀{делала} младенцу и УП↖{клала} в люльку.

Если посмотреть на наших стариков... Просто их ^Подб↖{собрали} в кучу на завод ОЛ↖{Да, их держали на фабрике}.

Но есть и более сложные случаи. В двух контекстах мы сталкиваемся с ситуацией, которая является, судя по описаниям, стандартной для передачи времени в языках глухонемых. Так, в работе [Zucchi 2005] отмечается, что в языке глухонемых одним из обычных приемов для передачи событий, происходивших в прошлом, является использование начального темпорального наречия (*вчера, давно* и проч.), которое задает некоторую точку отсчета в прошлом,

²³ Высказывания, приводящие некоторый объект в качестве примера, представителя класса объектов, мы относили к ирреальным высказываниям — в таких конструкциях реальное существование данного конкретного представителя класса является неважным, поскольку он представляет не себя самое, а тот класс, к которому он относится.

а затем временные жестикуляционные дейксисы, размещенные по сагиттальной оси, начинают отсчитываться от этой базовой точки отсчета: движение вперед — для обозначения будущего в прошлом, прямое положение корпуса или знаки, обозначающие *сегодня, сейчас*, — для передачи событий, одновременных с базовой точкой в прошлом, и указания за спину говорящему — для обозначения плюсквамперфекта. Аналогичная схема применена и в следующих двух примерах: жестикуляция в них осуществляется так, как будто говорящий покинул свое реальное местонахождение и переместил себя в прошлое.

6.10_7

Вова, ну чо ты гонишь? Ты как ОЛ↑↗{над Влади}ОЛ▲{востоком} придавил подушку, ты глаза открыл только над Москвой!

Д. Дьяченко и др. День радио, 2008

Мы видим, что жестикуляция здесь осуществляется по тому же принципу, по которому в языке используется настоящее историческое: говорящий указывает вперед, как будто Владивосток, из которого он улетел 7 часов назад, находится перед ним (следующее за указанием вперед указание вверх отражает идею 'над Владивостоком').

Еще более отчетливо эта схема вырисовывается в примере 6.10_8.

6.10_8

В одной газете, по-моему, в «Правде», RH,ОЛ#◀{на последней} ОЛ↗{странице} там было описание, что...

«Письма из провинции», докум. фильм, 2008

Здесь сначала с помощью указания налево по схеме «пересечение» задается положение говорящего в прошлом, а затем уже жестикуляция открытой ладонью вперед осуществляется так, как будто говорящий находится в той точке в прошлом, которая была только что задана. Отметим, что в первой цитате в примерах 6.10_6 использован тот же принцип: говорящая сначала с помощью движения налево задает свое перемещение в прошлое, а потом уже жестикулирует вперед, исходя из этого своего нового положения.

Еще один случай, когда прошлое может быть показано перед говорящим, связан с влиянием на жестикуляцию используемой говорящим лексики. Так, в примере 6.10_9 первый темпоральный дейксис сопровождает прошедшее узуальное, но при этом направлен вперед, в зону уверенного будущего.

6.10_9

Все равно нехорошо, Борщев. Мы тебе RH,ОЛ↗{путевку} RH,жестикуляционное восклицание▲{со скидкой дали}, а ты RH,ОЛ◀#{в фонтан [прыгнул]!}

Г. Даниеля, А. Бородинский. Афоня, 1975

Мы полагаем, что здесь жестикуляция, обращенная вперед, вызвана не временными характеристиками фразы, а семантикой 1) либо слова *путевка*, включающего в себя компонент ‘будущее время’ (‘документ, который позволяет его обладателю *в будущем* отдохнуть в соответствующем учреждении’), 2) либо слова *дали* (открытая ладонь, направленная вперед, изображает акт передачи). Заметим, что прошедшее узальное в синтагме *а ты в фонтан [прыгнул]* передается стандартно — движением руки влево.

6.10.4. Сводная таблица

В качестве заключения настоящей главы можно привести табл. 6_14, в которой суммированы полученные данные.

Таблица 6_14

Топология жеста, направление движения	Время, вид, модальность	Иллокуция
вперед	будущее время настоящее историческое не прошедшее перфектное	
за спину	настоящее узальное прошедшее узальное не будущее время не настоящее актуально-длительное	не императив
налево	прошедшее узальное не снятая утвердительность не настоящее актуально-длительное	утверждение не императив
направо	снятая утвердительность не будущее время не настоящее актуально-длительное не прошедшее узальное	вопрос не императив
сверху вниз	будущее время настоящее актуально-длительное прошедшее перфектное не снятая утвердительность	императив не вопрос не утверждение
снизу вверх		вопрос не императив
схема «комфорт» ↖, левая рука	прошедшее перфектное	утверждение
схема «комфорт» ↗, правая рука	снятая утвердительность	вопрос

Топология жеста, направление движения	Время, вид, модальность	Иллокуция
схема «пересечение» ‡		императив
схема «притяжение» ➡ ➡	будущее	
схема «притяжение» ➡ ➡, правая рука	настоящее историческое	
схема «радикальное пересечение» ‡, левая рука	прошедшее узуальное	императив

Перечисленные в этой таблице параметры могут служить в качестве вспомогательных маркеров при анализе семантики высказывания.

7. Глагольные приставки и корни: жестикуляционные профили

Условные обозначения:

УП — конфигурация *указательный палец*

ОЛ — конфигурация *открытая ладонь*

БП — конфигурация *большой палец*

Я↑ — автодейксис, движение на себя

↶БК — боковой кивок

●ПГ — поворот головы

↙Подб — указание подбородком

► — движение вправо (от говорящего)

◄ — движение влево (от говорящего)

▲ — движение вверх

▼ — движение вниз

↗ — движение вперед

↖ — движение назад (за спину)

↻ — схема «комфортное движение»

◆◄ — схема «притяжение»

‡ — схема «пересечение»

↘ — схема «радикальное пересечение»

∪ — выгнутая дуга

ЛН, РН — левая, правая рука

2Н — две руки

◐ — кивок сверху вниз

⌘ — конфигурация *кулак*

7.1. Языки глагольного и сателлитного типа и жестикуляция

В работах Л. Талми [Talmy 1975; 1985; 1991] было введено типологическое различие языков глагольного типа (verb-framed) и языков сателлитного типа (satellite-framed)¹: в первых корневая часть глаголов движения преимущественно выражает **траекторию** перемещения, а **способ** перемещения выражается дополнительными средствами, которые располагаются во фразе вне глагола; во вторых, напротив, корневая зона глагола выражает **способ** перемещения, а сателлиты (превербы, адвербы) выражают **траекторию**. К языкам глагольного типа относят романские, семитские, тюркские, японский, к языкам сателлитного типа — славянские, германские, финно-угорские².

¹ Перевод терминов заимствован из работы [Майсак 2005].

² В работе [Slobin 2004] эта типологическая классификация была дополнена языками эквиполентного типа, в которых и способ перемещения, и его траектория выражены в рамках серийной глагольной конструкции (это, в частности, китайский язык).

Примеры (заимствованы из работы [Панов 2011: 3]). Русскому

7.1_1

Машина заехала в гараж,

где корень глагола *ехать* передает способ перемещения (с помощью транспортного средства), а преверб-сателлит (приставка) *за-* передает направление, траекторию движения, можно противопоставить итальянское

7.1_2

La macchina è entrata nel garage,

где глагол *entrare* никак не специфицирует способ перемещения (это может быть полет, перемещение с помощью транспорта, пешком и т. д.).

Типологическое противопоставление языков глагольного, эквиполентного и сателлитного типов для жестикуляционной лингвистики оказалось весьма провоцирующим. Исследователи заинтересовались вопросом, отражаются ли эти противопоставления в сопровождающей речь жестикуляции. В основном проблема изучалась на материале экспериментов (носители разных типов языков пересказывали один и тот же мультфильм, а затем сопоставлялась жестикуляция, которую носители типологически разных языков использовали в одной и той же зоне пересказа). Одной из первых работ такого плана, по-видимому, является статья [McNeill, Duncan 2000], где были сопоставлены данные (американского) английского и китайского языков. При том что впоследствии появились сомнения в обоснованности выводов этого исследования [Chui 2009; 2012], сама методология была воспринята как чрезвычайно продуктивная и воспроизводилась во многих последующих работах³.

Русский язык относится к языкам сателлитного типа — направление движения выражается в нем прежде всего приставками (*восходить*), а также предлогами (*идти в школу*) и наречиями (*ходить вокруг чего-л.*), в то время как корень передает способ перемещения (*вскарабкаться, вползти, прилететь*). Нам показалось интересным проследить на русском материале соотношение жестикуляции и глаголов и попытаться определить: 1) отражается ли семантика приставок в жестикуляции, и если отражается, то как именно; 2) отражается ли в жестикуляции семантика корней. Как показал материал, некоторые приставки и глагольные корни имеют явное тяготение к тем или

³ Целая серия работ была посвящена сопоставлению глагольной жестикуляции английского, турецкого и японского языков [Kita, Özyürek 2003; Özyürek et al. 2005; Kita et al. 2007]. Аналогичные исследования были проведены на материале разноязычной детской речи [Allen et al. 2007; Özyürek et al. 2008; Chen L. 2007; Gullberg et al. 2008], а также на материале изучения иностранных языков [Brown, Gullberg 2008; 2010; Choi, Lantolf 2008].

иным направлениям движения рук и головы относительно говорящего, а также к определенным траекториям движения руки, что позволило включить этот фрагмент в раздел, связанный с жестикуляционной топологией⁴.

7.2. Материал и методика его обработки

В отличие от упомянутых выше работ по жестикуляционному исследованию превербов, наше исследование не имеет, во-первых, сопоставительного характера — мы планируем все время оставаться в рамках русского языка, не сравнивая его с другими языками (типологически близкими или далекими). Второе отличие — исследование проводилось на обширном корпусном материале, а не на материале психолингвистических экспериментов. В-третьих, хотя большая часть материала представляет собой контексты с глаголами движения, но мы не ограничивали себя только ими: если жестикуляционный ряд включал в себя движения рук и головы, синхронизированные с глаголами других типов (например, ментальными глаголами, глаголами речи и под.), то этот материал также включался в рассмотрение. В-четвертых, мы проанализировали жестикуляционную топологию не только приставок, но и корней. И наконец, в отличие от многих работ по теме, мы включали в рассмотрение не только жесты рук, но и жесты головы.

В результате основу нашей работы составили клипы из МУРКО, в которых нами были зафиксированы 1225 головных и 3086 ручных когнитивных жестов, сопровождающих глаголы⁵. Однако даже база данных такого объема оказалась недостаточной для ряда относительно редких русских приставок — в дальнейшем из рассмотрения выводятся приставки *без-*, *из-*, *об-*, *пред-*, примеры на которые есть, но их количество не дает нам возможности получать достоверные статистические распределения. Кроме того, не включены в статистику сочетания приставок. И, безусловно, даже такая большая база данных оказывается недостаточной для индивидуального изучения жестикуляционного сопровождения конкретных корней — корни приходится группировать по тем или иным параметрам.

⁴ Здесь следует дать специальное пояснение. Данная глава **ни в коей мере** не является исследованием семантики русских приставок и глагольных корней. Именно поэтому мы позволили себе не обращаться к огромному пласту уже имеющихся разысканий в этой области. Исследование является попыткой выяснить, как именно русский приставочный и корневой фонд отражается в жестикуляционном сопровождении устной речи, — не более того.

⁵ Впрочем, в ряде случаев мы выходили за пределы объектно-свободной жестикуляции, в частности при описании схем движения рук по когнитивной оси, для обследования маршрутных приставок или для определения предпочитаемых конфигураций ладони.

По методике, описанной в § 6.1.1, каждый жест, которым сопровождается глагол, мы раскладываем по трем декартовым координатам и приписываем жесту некоторый набор векторов (сагиттальные: вперед — за спину, когнитивные: направо — налево, вертикальные: вверх — вниз). Затем каждой приставке и каждому глагольному корню ставится в соответствие некоторый набор векторов и полученные сочетания проверяются на наличие связи между 1) приставкой и направлением и 2) корнем и направлением. Затем, как обычно, производятся попытки интерпретировать полученные данные.

Следует отметить, что значительная, если не большая часть жестов является **векторной**, т. е. включает не более одного вектора вдоль одной оси, — но это не единственная возможность. Для ряда движений характерно последовательное или одновременное (для двуручных жестов) использование двух векторов. Такие жесты мы будем называть **маршрутными**. Маршрутные жесты могут быть осуществлены только руками, но не головой. Проиллюстрировать их удобнее всего рисунками (табл. 7_1, рис. 7_1—7_2).

Таблица 7_1

Траектория	Направление движения
выгнутая дуга	вверх-вниз (рис. 7_1)
изнутри наружу	обе руки одновременно в стороны от зоны коммуникации (рис. 7_2)
снаружи в центр	обе руки одновременно в зону коммуникации (рис. 7_2)

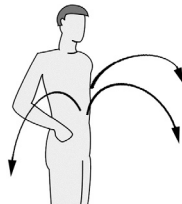


Рис. 7_1. Выгнутые дуги

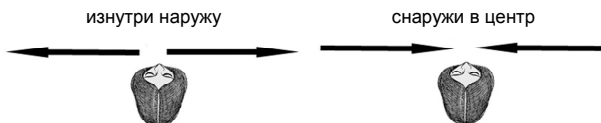


Рис. 7_2. Горизонтальные маршрутные жесты

Заметим, что вертикальный маршрутный жест (выгнутая дуга) может быть одновременно охарактеризован и как векторный, потому что ничто не мешает ему располагаться как вдоль коммуникативной оси (вперед), так и вдоль ко-

гнитивной оси (т. е. он может быть направлен влево или вправо). А вот горизонтальные маршрутные жесты (*развести руками* и *сдвинуть руки*) — это жесты, симметричные относительно зоны коммуникации, и, как следствие, они могут осуществляться только вдоль поперечной оси, а единственное доступное им направление по сагиттальной оси — *вперед* — является вынужденным и, следовательно, семиотически непоказательным.

Итак, приставкам и корням мы предполагаем поставить в соответствие некоторый набор пространственных (векторных и маршрутных) характеристик. Именно этот набор мы называем **жестикуляционным профилем приставки** или **корня**.

7.3. Жестикуляционные профили приставок

7.3.1. РАСПРЕДЕЛЕНИЯ ПРИСТАВОК ПО ТРЕМ ОСЯМ

В табл. 7_2 мы приводим данные по векторным характеристикам приставочных глаголов.

Таблица 7_2

Ось Приставка	Коммуникативная		Когнитивная		Вертикальная	
	вперед	за спину	налево	направо	сверху вниз	снизу вверх
в-	41	3	<u>12</u>	17	64	<u>9</u>
воз-	35	2	12	18	<u>21</u>	54
вы-	65	2	33	40	66	36
до-	70	2	<u>15</u>	32	102	<u>21</u>
за-	47	5	23	25	71	25
на-	53	3	29	26	85	21
о-	61	2	<u>16</u>	31	117	<u>20</u>
от-	35	0	25	26	39	21
пере- (пре-)	55	3	46	47	<u>41</u>	<u>10</u>
по-	96	5	33	44	86	37
под-	22	0	10	11	<u>18</u>	24
при-	66	7	26	33	71	<u>19</u>
про-	32	0	13	16	29	19
раз-	41	2	20	28	39	18
с-	47	2	37	30	63	28
у-	69	3	42	40	79	<u>18</u>

$\chi^2=284,11$, $p=4,42-26$; параметры связаны, распределения достоверны

Табл. 7_2 демонстрирует следующее.

1) Коммуникативная (сагиттальная) ось достаточно слабо представлена среди векторных характеристик приставок: предпочтение вектора *вперед* показывает приставка *по-*, вектора *за спину*, в неактуальную зону, — приставка *при-* (но в связи с небольшим количеством контекстов для подтверждения этой связи требуется дополнительный материал, тем более что в случае приставки *при-* в 6 контекстах из 7 мы имеем дело с глаголом в прошедшем узואальном, который, как мы показали в предыдущей главе, тяготеет к неактуальной зоне за спиной говорящего); см. рис. 7_3 и пример 7.3_1.

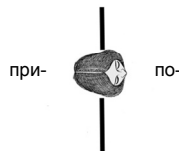


Рис. 7_3. Распределение приставок по сагиттальной оси

7.3_1

Ну так и $\hat{\text{ш}} \blacktriangledown \{\text{пошли}\}$ в церковь!

П. Лунгин, Ю. Арабов. Дело о мертвых душах, 2005

2) Нуль-векторными приставками, не проявляющими тяготения ни к одной из осей, являются приставки *вы-*, *за-* и *раз-*.

3) Остальные приставки отчетливо распределяются по двум осям: *от-*, *пере-*, *с-*, *у-* тяготеют к когнитивной оси, *в-*, *воз-*, *до-*, *на-*, *о-*, *под-* и *про-* — к вертикальной.

4) Приставка *пере-* является двунаправленной приставкой (налево и направо), *от-*, *с-*, *у-* — левоориентированные приставки, см. примеры 7.3_2—7.3_4; ни одной правоориентированной приставки не зафиксировано; см. рис. 7_4.

7.3_2

Он будто бы намеренье имеет вступить в войска и $\text{ЛН} \blacktriangleleft \{\text{за море отплыть}\}$.

Я. Фрид и др. Благочестивая Марта, 1980

7.3_3

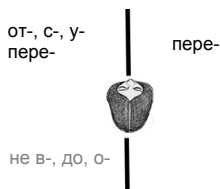
Вот щас $\text{ЛН} \blacktriangleleft \blacktriangle \{\text{сровняю горы}\}$!

Р. Быков, В. Коростылев. Айболит-66, 1966

7.3_4

Надо $\text{ЛН} \blacktriangleleft \{\text{убрать из кадра}\}$.

Д. Месхиев и др. Женская собственность, 1998

Рис. 7_4. Распределение приставок по когнитивной оси⁶

5) Приставки *в-, до-, на-, о-* ориентированы сверху вниз (7.3_5—7.3_8), *воз-, под-* и *про-* — снизу вверх (7.3_9—7.3_11); см. рис. 7_5.

7.3_5

И **вносили** RH,УП↓▼{беспорядок} в наши ряды!

А. Баширов. Железная пята олигархии, 1998

7.3_6

И вы, товарищи политработники, должны сами RH▼{вникнуть} и RH▼{доставить} подхват{это} подхват{дело} до каждого бойца.

Е. Карелов и др. Служили два товарища, 1968

7.3_7

Он LH↗▼{направился} совсем в другую сторону...

С. Образцов и др. Необыкновенный концерт, 1972

7.3_8

Ну его RH▼▶{одобрили}, его отсмотрели...

М. Воронков и др. Колхоз Интертейнмент, 2004

7.3_9

А Ирочке не хочется как бы RH▲{вознестись на вертолете} или подхват{на боинге}?

Е. Николаева, Ю. Коротков. Попса, 2005

7.3_10

Месяц тому назад, на охоте, некий охотник, Айзенштайн, RH↗▲{подстрелил меня} вместо рябчика.

Я. Фрид и др. Летучая мышь, 1979

7.3_11

Я 2H↗▲{прорвался сквозь толпу к самому крыльцу} Кремлевского дворца...

В. Бортко. Идиот, 2003

⁶ На рисунках серым цветом указаны приставки, для которых данная зона не характерна.

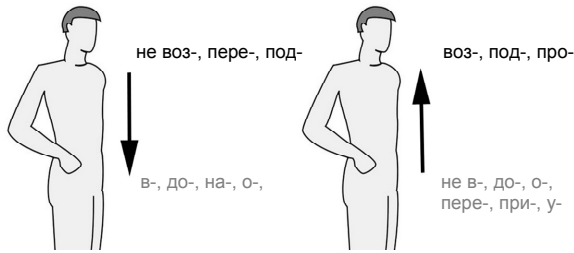


Рис. 7_5. Распределение приставок по вертикальной оси

7.3.2. РАСПРЕДЕЛЕНИЯ ПРИСТАВОК ПО ТРАЕКТОРИЯМ

Для большинства обследованных приставок различие траекторий *дуга, снаружи в центр и изнутри наружу* оказалось незначимым (в связи с этим в табл. 7_3 данные по этим приставкам мы не приводим, чтобы не перегружать таблицу). Важно, однако, что для получения более точных данных при обследовании соотношения приставок с траекториями пришлось разделить единую приставку *с-* на две разных приставки: 1) приставку *с-* в значении перемещения в широком смысле слова (*сбежать, слизнуть, сместить, спрятать, съехать* и под.) и 2) приставку *со-* в значение объединения, соединения (*соединить, собрать, склеить* и под.). При исследовании расположения глаголов с приставкой *с-* в обоих значениях на трех основных координатах разницы между этими двумя приставками выявить не удалось — обе приставки тяготели к левой зоне (хотя приставка *со-* проявляла это тяготение заметно слабее приставки *с-*). Что же касается распределения приставок по траекториям, то приставка *с-* показала полное «равнодушие» к этому параметру, в отличие от приставки *со-*, которая демонстрирует заметные отклонения от средних распределений (см. табл. 7_3 и примеры 7.3_12—7.3_14).

7.3_12

...со времен Виноградова существует и RH♣▶{переписывается} во всех учебниках.

Г.И. Кустова. Доклад на конференции «Диалог», 2012

7.3_13

...он все устроил 2Низнутри наружу{распахнул} окно...

К. Худяков, Д. Рубина. На Верхней Масловке, 2004

7.3_14

Рябчик молчит, лесничий кричит, все 2Нснаружи в центр, после кругового движения▲{сбегаются}.

Я. Фрид и др. Летучая мышь, 1979

Таблица 7_3

Траектория Приставка	Выгнутая дуга	Изнутри наружу	Снаружи в центр
<i>пере-</i>	44	8	4
<i>раз-</i>	11	19	1
<i>со-</i>	5	4	9
$\chi^2=47,2$, $p=1,37-09$; параметры связаны, распределения достоверны			

Как видим, в отличие от табл. 7_2, данные которой требуют комментариев, табл. 7_3 предоставляет нам совершенно очевидную связь между значением приставки и ее жестикуляционным сопровождением:

1) приставка *пере-*, которая имеет два основных смысловых центра: а) преодоление некоторого препятствия движением поверх него, б) перемещение из одного пункта в другой с преодолением некоторого расстояния, — демонстрирует отчетливую связь с траекторией *дуга*, которая изображает преодоление препятствия или перемещение на определенное расстояние из начального пункта в конечный;

2) приставка *раз-*, которая имеет инвариант значения ‘перемещение в разных направлениях’, демонстрирует явную связь с движением обеих рук в противоположные стороны;

3) и напротив, антонимичная приставка *со-*, смысловой доминантой которой является перемещение с разных сторон в единый центр, демонстрирует тяготение к движению обеих рук снаружи в центр (в зону коммуникации)⁷.

7.3.3. ЭГОЦЕНТРИЗМ ПРИСТАВОК

Среди направлений движения рук до сих пор мы не выделяли отдельно движение, свойственное автодейксису (см. Глава 5), т. е. направление рук/руки к точке я (в районе диафрагмы говорящего). Тем не менее материал показывает, что этот параметр, относящийся не столько к декартовым координатам, сколько к точке их пересечения, существен для ряда приставок и корней.

Обычно движение руки на говорящего связано с явным или подразумеваемым наличием семы ‘я’ в высказывании:

⁷ Следует заметить, что при анализе маршрутных приставок, т. е. приставок, для которых оказались значимыми те или иные траектории, как, впрочем, и при анализе части векторных, всё время возникает вопрос: какая именно часть слова — приставка или корень (а может быть, только их соединение друг с другом в данной конкретной основе?) — несет ответственность за направление и траекторию движения рук/руки? Это довольно сложный вопрос, который мы затронем лишь вскользь — после анализа топологических характеристик глагольных корней.

7.3_15

Вот, значит, Я¹БП{собираюсь я}.

К. Юдин и др. Девушка с характером, 1939

Сема 'я' может также возникать в результате совмещения точки зрения говорящего и персонажа его речи:

7.3_16

Она движение двух кулаков к точке я{должна была} к кому-то прилепиться, прицепиться, чтобы выжить!

А. Митта и др. Экипаж, 1979

И наконец, движение к точке я входит в состав жестикуляционной фразы **притягивающая рука** (см. § 10.2.1), в которой говорящий предлагает слушающему встать на его, говорящего, точку зрения:

7.3_17

Девушка-то притягивающая рука{захочет} наверняка навестить отчима, подхват{познакомиться} с ним!

Д. Астрахан, О. Данилов. Леди на день, 2002

Как видим, перечисленные основания для движения руки на себя никак не связаны с типом приставок, поэтому, если будет обнаружена какая-нибудь статистически достоверная связь между этим параметром и той или иной приставкой, то придется признать, что эта приставка содержит в себе некоторый аналог семы первого лица⁸. Данные приведены в табл. 7_4, в которой отсутствуют все приставки, не дающие по данному параметру распределений, отличающихся от средних (поскольку движение на себя не зависит от противопоставления объектно-связанных и когнитивных жестов, в таблицу включены данные по обеим группам).

Как видно из таблицы, приставки *за-*, *при-*, *с-*, согласно жестикуляционным данным, включают в себя аналог семы 'я', в отличие от «объективных» приставок *о-*, *раз-* и *у-*. Если говорить более аккуратно, названные приставки включают в себя сему 'себя, self', которая, в отличие от семы 'я', позволяет говорящему смещать свою точку зрения и солидаризироваться с точкой зрения слушающего или персонажа. Остальные приставки «равнодушны» к этому параметру.

⁸ Альтернативным объяснением может послужить тяготение такой приставки, которая сама не содержит эгоцентрического компонента в значении, к определенному классу корней, которые, напротив, включают в свое значение сему 'self, себя'. Но на самом деле это объяснение все равно возвращает нас к семантике приставки, поскольку в любом случае нам придется предложить какое-то объяснение тому факту, что к данному классу корней тяготеет именно эта, а не другая приставка.

Таблица 7_4

Движение руки Приставки	на себя	не на себя
за-	17	119
о-	6	149
при-	20	145
раз-	3	103
с- (включая со-)	22	122
у-	7	153
$\chi^2=25,77$, $p=9,9-05$; параметры связаны, распределения достоверны		

7.3.4. ЭНЕРГЕТИЧЕСКИЙ ПОТЕНЦИАЛ ПРИСТАВОК

В § 6.1.2 мы ввели различие четырех схем перемещения руки по когнитивной оси: комфортное движение, притяжение, пересечение и радикальное пересечение. Интересно было бы посмотреть, связаны ли эти схемы с приставками, и если связаны, то как. В табл. 7_5 приведены соответствующие данные (таблица включает в себя сведения только по объектно-свободным жестам). Поскольку для каждой приставки отдельно соответствующих данных не очень много — даже на собранном нами достаточно обширном корпусе, — мы провели некоторую группировку, пользуясь, в частности, данными предшествующих разделов. Были сформированы следующие группы приставок:

- 1) приставки, ориентированные вверх (воз-, под-, про-);
- 2) приставки, ориентированные вниз (в-, до-, на-, о-);
- 3) приставки, ориентированные налево (от-, у-, с-);
- 4) эгоцентрические приставки (за-, при-, со-);
- 5) маршрутные приставки (пере-, раз-);
- 6) отдельно — приставки вы- и по-.

Таблица 7_5

Схема движения Приставки	↖	⦿	↔	↗
в-, до-, на-, о-	65	18	16	<u>10</u>
воз-, под-, про-	34	5	6	6
от-, с-, у-	<u>40</u>	29	7	28
за-, при-, со-	43	14	21	<u>8</u>
пере-, раз-	40	17	13	18
вы-	21	12	5	12
по-	28	5	9	3
$\chi^2=50,9$, $p=5,54-05$; параметры связаны, распределения достоверны				

Мы видим, что параметры в табл. 7_5 связаны между собой, причем уровень связи достаточно велик, чтобы можно было строить какие-то умозаключения.

Для приставок, ориентированных вверх (*воз-, под-, про-*), на когнитивной (поперечной) оси характерен выход руки из зоны коммуникации в комфортном для руки направлении, т. е. без пересечения зоны коммуникации.

Что касается приставок, ориентированных вниз (*в-, до-, на-, о-*), и приставки *по-*, то они не демонстрируют какого-то отчетливого тяготения к той или иной схеме движения. Напомним, однако, что для каждой ячейки в наших таблицах мы приняли (условно) как значимое, пороговое значение $c^2 \geq 2$ (см. § 1.5.2.1). При ослаблении этого требования можно заметить, что группа приставок, ориентированных вверх, группа приставок, ориентированных вниз, и приставка *по-* ведут себя одинаково: вся эта группа тяготеет к комфортной схеме движения, отталкивается от любых типов пересечений и «равнодушна» к притяжению (см. табл. 7_5а).

Таблица 7_5а

Схема движения Приставки	↖	‡	↗↘	↙
Вертикально ориентированные и приставка <i>по-</i>	127	28	31	19
<i>от-, с-, у-</i>	40	29	7	28
<i>за-, при-, со-</i>	43	14	21	8
<i>пере-, раз-</i>	40	17	13	18
<i>вы-</i>	21	12	5	12
$\chi^2=48$, $p=3,16-06$; параметры связаны, распределения достоверны				

Тем самым мы видим, что движение вверх и вниз по вертикальной оси, а также движение вперед по сагиттальной оси (характерное для приставки *по-*) семиотически приравнено в русской жестикуляции к выходу за пределы зоны коммуникации, осуществляемому без напряжения (без приложения каких-либо специальных усилий) любой рукой в естественном для этой руки направлении.

7.3_18

Думаю, RH▶▼▲↖ОЛ{пойду} прощусь с друзьями...

Н. Михалков, В. Мережко. Родня, 1981

7.3_19

И RH▶↖ОЛ{вести} удаления?

С. Микезян и др. Влюблен по собственному желанию, 1982

7.3_20

Я и мои коллеги прибыли, чтоб ЛН◀▲↗{возглавить} переговоры.

Т. Лиознова, Ю. Семенов. 17 мгновений весны, 1973

Для эгоцентрических приставок *за-*, *при-*, *со-* на когнитивной оси характерен вход в зону коммуникации без ее пересечения. Таким образом, эгоцентризм этих приставок выражается не только движением руки на говорящего, но и схемой **притяжение**, в соответствии с которой рука говорящего перемещается в зону коммуникации, находящейся перед говорящим, — без пересечения последней.

7.3_21

Как вам лучше? RH◀↗↖{Задержать} вас и вызвать милицию...

Л. Гайдай и др. Опасно для жизни, 1985

7.3_22

Наших девушек в товарных вагонах RH↗◀↗↖{прицепили} к поезду и увезли.

К. Юдин и др. Смелые люди, 1950

Левориентированные приставки (*от-*, *с-*, *у-*), которые на когнитивной оси располагаются в основном слева от говорящего, демонстрируют отчетливое тяготение к разным типам **пересечения** — просто пересечению и радикальному пересечению. Тяготение к радикальному пересечению показывает также приставка *вы-*, которая не имеет каких-то особенных предпочтений в расположении по трем осям. Таким образом, ориентация влево по когнитивной оси отображается в схемах движения руки как наиболее энергоемкое, требующее от говорящего приложения тех или иных усилий; это же характерно для нуль-векторной приставки *вы-* (см. примеры 7.3_3—7.3_4, а также 7.3_23—7.3_24).

7.3_23

И тут уж мы должны так сказать RH↗{отбрасывать} все личное!

Э. Рязанов и др. Дайте жалобную книгу, 1965

7.3_24

Всё отняли проклятые капиталисты, с ЛН↗{работы выгнали}!

Д. Астрахан, О. Данилов. Ты у меня одна, 1993

Ожидаемым образом маршрутные приставки *пере-* и *раз-*, для которых более характерны траектории, а не направления (вектора), не показывают никаких предпочтений в схемах движения⁹.

⁹ Следует отметить, однако, что приставка *пере-* по сравнению с приставкой *раз-* демонстрирует предпочтение радикального пересечения правой рукой направо. Это,

В заключение этого раздела нужно отметить, что приведенные в этом параграфе данные по русским приставкам подтверждают идею семиотической конвертации жестикуляции с оси роста (вертикальная ось) и оси прогресса (сагиттальная ось) на поперечную ось — идею, которая была высказана Ж. Кальбрис в работе [Calbris 2008a], хотя и выглядит эта конвертация не так, как предполагала автор в цитируемой статье.

7.3.5. Приставки с точки зрения движений головы и конфигурации ладони

Последняя характеристика приставок, которую мы рассмотрим в данном разделе, связана с двумя параметрами: 1) характерные для приставки конфигурации ладони (табл. 7_6) и 2) характерные для приставки движения головы (табл. 7_7)¹⁰.

Таблица 7_6

Конфигурация Приставки	ОЛ	УП	№ кулак
<i>в-</i>	56	25	5
<i>до-</i>	<u>68</u>	38	10
<i>на-</i>	68	<u>12</u>	12
<i>пере-</i>	86	28	<u>3</u>
<i>по-</i>	154	<u>31</u>	<u>4</u>
<i>про-</i>	58	<u>9</u>	4
<i>с-</i>	50	18	10
$\chi^2=45,4$, $p=8,79-06$; параметры связаны, распределения достоверны			

Согласно материалу, изложенному в Главе 2, конфигурация УП имеет в качестве одного из этимонов указание на точечный объект, в то время как конфигурация ОЛ связана с объектом, имеющим ту или иную протяженность. В связи с этим мы полагаем, что предпочтительная конфигурация руки демонстрирует наличие в приставках *в-* и *до-* семантического компонента 'конечная

видимо, связано с тем, что дугообразное движение, характерное для приставки *пере-* (см. табл. 7_3), довольно часто связано с перемещением правой руки из левой в правую зону. Однако данных совершенно недостаточно, поэтому мы не стали их приводить.

¹⁰ Из обеих таблиц изъяты данные по приставкам, которые не показывают значимых отклонений от средних распределений ни по одному из параметров. Кроме того, в табл. 7_6 не приводятся цифры по конфигурациям БП и *щелоть*, поскольку данных по ним недостаточно для каких бы то ни было выводов.

точка', а в приставке *по-* — компонента 'поверхность' (при этом приставки *до-* и *по-* по этому параметру антонимичны — для *до-* характерна конфигурация УП и не характерна конфигурация ОЛ, для *по-* ситуация противоположная).

7.3_25

А то я пока УП▲◄‡{доберусь} до галерки...

Г. Бежанов, А. Эйрамджан. Самая обаятельная и привлекательная, 1985

7.3_26

Сынка большого начальника по блату УП♠►‡{впихнули}...

Э. Рязанов, Э. Брагинский. Гараж, 1979

7.3_27

Мы ее во все ОЛ▼{посвятим}.

Э. Рязанов, Э. Брагинский. Старики-разбойники, 1971

Как мы покажем в разд. 10.2.5, одним из этимонов конфигурации *кулак* является 'удерживать с усилием', и именно этот компонент смысла имеется — с жестикуляционной точки зрения — в приставках *на-* и *с-*: *на-* с усилием соединяет нечто с поверхностью (поскольку конфигурация УП для *на-* не характерна), а *с-* с усилием соединяет между собой некоторые объекты¹¹:

7.3_28

...и мордами, ▼*{наступив на хвост}, и мордами его, гада, понимаешь...

М. Захаров и др. Убить дракона, 1988

7.3_29

Ну что я с ними 2Н*▲изнутри наружу{сделаю}?


В. Петров и др. Петр Первый, 1937-1938

Табл. 7_7 показывает нам одну довольно очевидную зависимость — приставки, ориентированные вниз, *до-*, *на-*, *о-*, тяготеют к кивку сверху вниз (слабое тяготение к этому же движению головы демонстрирует и приставка *в-*).

Не очень ясной оказывается связь приставки *воз-* с жестом *голова вперед* (не исключено, что эта зависимость имеет случайный характер, поскольку количество примеров весьма невелико).

¹¹ Впрочем, тяготение приставки *с-* к конфигурации *кулак* может объясняться также тем, что эта конфигурация имеет этимон 'усилие' (см. разд. 10.2.4), как в глаголах *сбрасывать*, *сметать* и под. Но это объяснение кажется там менее вероятным, поскольку конфигурация *кулак* оказалась совершенно не характерной для приставки *у-*, которая, согласно другим параметрам, прежде всего схемам движения по когнитивной оси, является наиболее энергоемкой из левоориентированных приставок.

Таблица 7_7

Движение головы Приставки	♂БК	*ГВ	кивок 	●ПГ	↗Подб
в-	4	8	26	2	6
воз-	5	6	11	1	4
до-	7	12	58	2	8
за-	4	4	18	7	4
на-	8	5	43	1	9
о-	8	13	59	5	4
от-	10	1	5	1	5
пере-	23	6	20	7	6
по-	24	9	24	7	18
под-	4	2	7	1	6
про-	3	2	9	1	9
раз-	7	0	8	2	1
с-	15	3	13	4	4
у-	21	2	22	11	13
$\chi^2=154,38$, $p=4,37-12$; параметры связаны, распределения достоверны					

Приставка *за-* демонстрирует тяготение в жесту *поворот головы* (см. § 4.2.2.1), что связано, по-видимому, с одним из основных значений этой приставки ‘нахождение позади чего-л. или движение в этом направлении’: жест *поворот головы* отсылает в близкую невидимую зону, которая расположена сразу за спиной говорящего. Примеров, впрочем, также очень немного, так что эта закономерность требует перепроверки.


Приставка *у-* имеет два пика — на жесте *поворот головы* и на жесте *боковой кивок*, который так же, как и *поворот головы*, отсылает в невидимую зону, но в ее отдаленную часть. Таким образом, для этой приставки важна именно отсылка в невидимую зону, где располагаются, как мы уже показали в предшествующем обсуждении, неактуальные для говорящего объекты:

7.3_30

и не стремиться  {ухать} при первой возможности

Старая Русса. Д/ф из цикла «Письма из провинции» (ТК «Культура»)

7.3_31

Хотя мистер Ломберт  {удалялся} на некоторое время.

С. Говорухин. Десять негрят, 1987

Приставки *под-* и *про-* связаны с указанием подбородком, которое предполагает движение не только вперед, но и снизу вверх (по чисто физиологическим особенностям этого движения), что хорошо согласуется с компонентом ‘движение вверх’, уже зафиксированным нами для этих двух приставок (впрочем, примеров немного, данные требуют проверки).

Оставшиеся приставки — *от-*, *пере-*, *по-*, *раз-*, *с-* — связаны с боковым кивком, который передает заключенный в этих приставках семантический компонент ‘расстояние, дистанция’. При этом приставка *по-* также связана с указанием подбородком, который размещает компонент ‘расстояние, дистанция’ в зоне видимости перед говорящим, что хорошо согласуется с зафиксированной нами ориентацией приставки *по-* вперед по сагиттальной оси.

7.3.6. ИТОГОВАЯ ТАБЛИЦА ПРИСТАВОК

Сказанное в данном разделе можно подытожить в табл. 7_8.

Как видим, все приставки, кроме *под-* и *про-*, различаются по крайней мере по одному из параметров, и при этом почти все обнаруженные жестикуляционные свойства приставок логично ложатся в некоторые базовые представления об их семантике. О приставках *под-* и *про-*, а также о других вертикально ориентированных приставках (*воз-*, *в-*, *до-*, *на-*, *о-*) более подробно будет сказано в следующей главе — там мы предложим нашу интерпретацию именно такого распределения этих приставок по вертикальной оси, а также вообще того факта, что в качестве доминантной они выбрали вертикальную, а не поперечную или сагиттальную оси (см. §§ 8.2.2, 8.5.3.1).

Чрезвычайно интересным является факт отсутствия правоориентированных приставок. Вряд ли это можно связать с эвиденциальным противопоставлением левой (факты) и правой (мнение) зоны жестикуляции. Скорее, это связано с аксиологической характеристикой левого как чужого и далекого (приставки *от-*, *с-*, *у-* фиксируют конечную точку своего движения именно в этой зоне). Отсутствие же правоориентированных приставок означает, что свое и близкое в системе приставок является немаркированным и не требует специального перемещения в правую зону.

Минимальное количество признаков имеет приставка *вы-*, которая не показывает тяготения ни к одной из осей, не имеет признака ‘эгоцентризм’, предпочитаемых конфигураций ладони и движений головы; единственная обнаруженная характеристика — склонность к радикальному пересечению, что позволяет считать эту приставку пространственно не ориентированной и чисто энергетической.

Таблица 7_8

Приставка	Ориентация по осям	Траектория	Эгоцентризм	Схема движения	Конфигурация ладони	Движение головы
в-	▼			↖	УП	
до-	▼			↖	УП	●●
на-	▼			↖	кулак	●●
о-	▼			↖		●●
воз-	▲			↖		*ГВ
под-	▲			↖		∧Подб
про-	▲			↖		∧Подб
от-	◄			✚		♂БК
с-	◄		Я↑	✚	кулак	♂БК
со-	◄	снаружи в центр		➡◄		
у-	◄			✚		♂БК ○ПГ
вы-				↘		
за-			Я↑	➡◄		○ПГ
пере- (пре-)	◄►	дуга				♂БК
по-	↗			↖	ОЛ	♂БК ∧Подб
при-	↘		Я↑	➡◄		
раз-		изнутри наружу				♂БК

7.4. Жестикуляционные профили глагольных корней

Возникает закономерный вопрос — есть ли какие-либо закономерности в жестикуляционном сопровождении глагольных корней? Мы попытались применить методику, опробованную нами на приставках, к корням. К сожалению, для исследования корней в индивидуальном порядке наша база данных оказалась слишком маленькой — для того чтобы получить значимый объем материала для каждого глагола, ее, по-видимому, следует увеличить на порядки. Кроме того, как показала работа с материалом, значения корней, более конкретные, чем значения приставок, могут иметь несколько семантических доминант, которые проявляют себя в разных жестикуляционных параметрах. В результате мы вынуждены ниже рассматривать не индивидуальные корни, а группы корней, объединенные по некоторому семантическому признаку. При этом в одном и том же глагольном корне выбранный для группировки семантический компонент может меняться при переходе от одного жестику-

ляционного параметра к другому, так что состав глагольный групп для разных параметров оказывается различным, а один и тот же глагольный корень может входить в разные группы. Тем не менее мы считаем полученную информацию достаточно интересной и новой, в связи с чем приводим ее в данном разделе.

Примечание. Для всех приводимых ниже данных верно одно общее замечание: для каждого жестикуляционного параметра к рассмотрению принимались только корни **вне сочетаний с приставками, для которых данный параметр значим**, чтобы избежать влияния на полученные статистические распределения семантики приставок (так, для параметра «ориентация влево по поперечной оси» из рассмотрения выводились корни в сочетании с приставками *от-*, *с-*, *у-*, для параметра «движение по выгнутой дуге» — сочетания с приставкой *пере-* и т. д.).

7.4.1. РАСПРЕДЕЛЕНИЕ КОРНЕЙ ПО ПОПЕРЕЧНОЙ ОСИ

Группы глаголов:

1) Переходные глаголы активной деятельности, включая глаголы с семантическим компонентом каузации: *-бирать/-брать*; *-будить/-буждать*; *-везти/-возить*; *-вернуть/-вратить/-вращать*; *-вести/-водить*; *-высить/-вышать*; *-вязать/-вязывать*; *-кружать/-кружить*; *-лагать/-ложить*; *-ливать/-лить*; *-мешать/-мешивать*; *-нести/-носить*; *-нимать/-нять*; *-прашивать/-просить*; *-пускать/-пускать*; *-слать/-сылать*; *-ставить/-ставяль*; *-становить*; *-учить*; в эту же группу включен непереходный глагол *помогать/помочь*.

7.4_1

...ЛН,УП ▶ ◊ {будет автоматически **возбуждено**} уголовное дело ◊ {по не- раскрытому убийству}

Н. Михалков и др. Двенадцать, 2007

7.4_2

Леди Нинетт утверждает, что принцесса RH,ОЛ ▶ ◊ {перенеслась} в шестое измерение.

Л. Квинихидзе, Н. Фомина. 31 июня, 1978

2) Ментальные глаголы: *-думать/-думывать*; *-забыть/-забывать*; *понимать/понять*; *-хотеть*.

7.4_3

Ты ♂БК ▶ {думаешь}, я ради детей?

К. Шахназаров, А. Бородянский. Всадник по имени Смерть, 2004

7.4_4

♂БК►{Хочу} честной жизни. ♂БК►рука►{Хочешь}, будь с Ахметом.

Т. Лиознова, В. Панова. Евдокия, 1961

3) Глаголы с компонентом 'негативная оценка'; глаголы нанесения ущерба и подавления: -бывать/-бить/ударить/ударять; -брасывать/-бросать/-бросить; -гнать/-гонять; -держать/-держивать; -канчивать/-кончать/-кончить; -прятать/-прятывать; -рвануть/-рвать/-рывать; -тащить/-тащить; -тягивать/-тянуть; -хоронить; -цепить/-цеплять; швырнуть/-швырнуть/-швырять.

7.4_5

Человеческий мозг — это пустой чердак, куда ЛН,ОЛ◄▲{можно набить} все что угодно.

И. Масленников и др. Шерлок Холмс и доктор Ватсон, 1979

7.4_6

Циркач, сильно ударившись, терпит, улыбается и РН,УП◄▼{заканчивает} номер.

Г. Александров и др. Весна, 1947

4) Глаголы восприятия информации: -слушать/-слышать/-слыхать; -видеть/-видать/-глядеть/-глянуть/-глядывать/-смотреть/-смотреть.

7.4_7

Значит, вы и инженерами еще не стали, а ♂БК►{оглядываться} уже научились?

Ф. Эрмлер, К. Исаев. Неоконченная повесть, 1955

7.4_8

Вдруг — РН,УП◄◊{слышу} шорох.

К. Юдин и др. Девушка с характером, 1939

В табл. 7_9 включены только данные по когнитивным жестам, поскольку распределение по поперечной оси чувствительно к противопоставлению когнитивной и объектно-связанной жестикуляции.

Таблица 7_9

Группы корней	Движение руки	налево	направо
Переходные глаголы деятельности		<u>89</u>	154
Ментальные глаголы		<u>5</u>	17
Глаголы ущерба, подавления, отрицательной оценки		63	<u>50</u>
Глаголы восприятия информации		13	<u>8</u>
$\chi^2=18,29$, $p=.0004$; параметры связаны, распределения достоверны			

Распределения вполне достоверны, хотя в ряде точек и не «дотягивают» до принятых нами стандартов: тяготение переходных и ментальных глаголов вправо, а глаголов восприятия информации — влево несколько слабее, чем нами принято (значения χ^2 для соответствующих ячеек несколько меньше 2). Тем не менее тенденции довольно очевидны.

1) В отличие от приставок, среди корней имеются правоориентированные. К правоориентированным корням относятся корни, описывающие активные действия над объектами и активные манипуляции с ними, что связано, по всей вероятности, с доминантностью правой руки, т. е. с тем, что активная физическая деятельность в стандартном случае осуществляется правой рукой. Кроме того, правоориентированными являются глаголы, семантика которых включает в свой состав компонент 'мнение' (ментальные глаголы) — в отличие от левоориентированных глаголов *видеть* и *слышать*, которые относятся к восприятию фактов (это согласуется с распределением мнений и фактов по когнитивной оси, описанным в Главе 6).

2) Левоориентированными также являются глаголы с семантическим компонентом 'негативная оценка', глаголы нанесения ущерба и подавления, что также хорошо согласуется с тем фактом, что слева от говорящего расположена зона чужого, далекого и дурного.

7.4.2. РАСПРЕДЕЛЕНИЕ КОРНЕЙ ПО ВЕРТИКАЛЬНОЙ ОСИ

Прежде чем перечислить проанализированные группы глаголов, следует сделать специальное замечание о движении руки по выгнутой дуге. При анализе приставок мы отнесли это движение к траекториям, а не к векторам, и анализировали вместе с двумя другими траекториями — движениями рук *изнутри наружу* и *снаружи в центр*. Правомерность такой группировки подтверждалась тем, что данные по дугообразному движению, сопровождающему приставки, никак не согласовывались с движением руки вверх и вниз по векторам (таблицу здесь не приводим, чтобы не загромождать текст). Совершенно иная ситуация наблюдается в корнях: здесь выгнутая дуга ведет себя не как траектория, а как сочетание двух векторов (вверх и вниз), а ее поведение прекрасно согласуется с направлением движения вверх, что можно будет увидеть из табл. 7_10. Поэтому в рассмотрение распределений корней по вертикальной оси мы включили данные и по дугообразной траектории.

Группы глаголов:

1) Группа глаголов, включающих в себя семантический компонент 'траектория, расстояние': *-бегать/-бежать*; *-бирать/-брать/взять*; *-брасывать/-бросать/-бросить*; *-везти/-возить*; *-вернуть/-вратить/-вращать*; *-вести/*

-водить; -видеть/-видать/-глядеть/-глянуть/-смотреть/-сматривать; -гнать/-гонять; -давать/-дать; -двигать/-двинуть; -ездить/-езжать/-ехать; -звать/-зывать; -йти/-ходить; -кидать/-кидывать/-кинуть; -кричать/-крикнуть; -кружать/-кружить; -лезать/-лезть/-лзти; -летать/-лететь; -ливать/-лить; -мешать/-мешивать; -нести/-носить; -никать/-никнуть; -нимать/-нять; -плавать/-плывать/-плыть; показывать/-показывать; -править/-правлять; -расти/-ращивать; -слать/-сылать; -стрелять/-стрелить/стрельнуть; -ступать/-ступить; -таскать/-таскивать/-тащить; -тягивать/-тянуть.

7.4_9

И я ЛН,ОЛ◀▲{бежал} к другой.

А. Райкин и др. Люди и манекены, 1974

7.4_10

...если бы Полевой ²Н,ОЛ♠♠{шел}, а на него напали грабители.

Н. Калинин, А. Рыбаков. Кортик, 1973

2) Группа глаголов с семантическим компонентом 'ущерб', 'подавление', а также глаголы с семантическим компонентом 'обнуление, исчезновение': -бивать/-бить/ударить/ударять; -валить/-валять/-валивать; -вязать/-вязывать; забыть/забывать; исчезать/исчезнуть; -канчивать/-кончать/-кончить; -крыть/-крывать; -молчать; -прятать/-прятывать; -хватать/-хватить/-хватывать; -хлопать/-хлопнуть; -чистить/-чищать; шибануть/-шибать/-шибить.

7.4_11

...одним концом Ваську РНрука◀▼{по голове [ударило]}. ◀─{Шибануло вашего отца, Людکا}, всё.

В. Меньшов, В. Гуркин. Любовь и голуби, 1984

7.4_12

Одни трусят, бросают весла, ложатся на дно баркаса, и их РН⌘▼{разбивает о скалы}.

А. Столпер и др. Повесть о настоящем человеке, 1948

7.4_13

Да, РН,ОЛ▶▼{простыл и след}.

Я. Фрид и др. Благочестивая Марта, 1980

3) Глаголы, имеющие семантический компонент 'фиксированная точка' (начальная или конечная): встретить/встречать; -ждать/-жидать; найти/находить; начать/начинать; -пускать/-пустить¹².

¹² Сделаем здесь важное замечание: в данной группе у глаголов начинать/начать и находить/найти мы видим ориентированную вниз приставку на-, «намертво» при-

7.4_14

А это 2Н,ОЛ▼{пропущено} цензурой, милочка?

П. Лунгин, Ю. Арабов. Дело о мертвых душах, 2005

7.4_15

А студент ходил на станцию, пил там, **встречал** ○ПГ◄{поезда}, опять пил...

Н. Михалков, А. Адабашьян. Неоконченная пьеса для механического пианино, 1977

4) Глаголы, имеющие семантические компоненты 'движение вниз' или 'нахождение вниз'¹³; к этому же ряду примыкает глагол *-стоять*, предполагающий расположение на земле, которая прототипически расположена ниже говорящего: *-лагать/-ложить/-класть*; *-лежать/-лечь*; *-падать/-пасть*; *-писать/-писывать*; *-садить/-сажать/-саживать/-сидеть/-сесть*; *-снуть/-спать*; *-ставать/-стать*; *-стоять*; *-хоронить*.

7.4_16

Одни трусят, бросают весла, РН,УП◄▼{ложатся на дно баркаса}...

А. Столпер и др. Повесть о настоящем человеке, 1948

7.4_17

А бабка ее доить, а та на нее 2Н,ОЛ◄▼{упала}.

Н. Погоничева и др. Теория запоя, 2003

Поскольку вертикальная ось также является чувствительной к противопоставлению когнитивных и объектно-связанных жестов, в табл. 7_10 включены данные только по когнитивным жестам; однако данные по дугообразному движению (включающему в себя двунаправленное движение по вертикальной оси и зависящему, соответственно, от противопоставления правого и левого, а не от противопоставления верхнего и нижнего) приводятся по всей базе данных.

Более подробно лингвистическая нагрузка вертикальной оси в русской жестикуляции будет обсуждаться в Главе 8. Здесь подчеркнем лишь следующее:

росшую к корню, а у глагола *-ждать* в нашей базе данных (в ее когнитивной части) зафиксировано только сочетание с ориентированной вниз приставкой *о-*. Кроме того, в глаголе *встречать/встретить*, по-видимому, современными носителями русского языка вычленяется ориентированная вниз приставка *в-*, которой этимологически в этом глаголе не было (частное сообщение А. А. Зализняка). Так что, строго говоря, мы не можем здесь гарантировать, что в данной группе проанализированы чистые корни. Следует отметить, что сам факт «приращения» именно этих приставок к данным корням при образовании глаголов с компонентом 'фиксированная точка' вряд ли может считаться случайным.

¹³ Среди очевидных глаголов типа *-падать* или *-лежать* мы поместили в эту группу также глаголы *-писать*, *-хоронить* и *-спать*, поскольку связанные с этими действиями объекты прототипически располагаются ниже говорящего.

Таблица 7_10

Движение руки Группы глаголов	дуга	сверху вниз	снизу вверх
‘траектория, расстояние’	152	365	222
‘ущерб, подавление, исчезновение’	9	129	24
‘фиксированная точка’	9	64	10
‘движение вниз’	30	99	16
$\chi^2=82$, $p=1,36-15$; параметры связаны, распределения достоверны			

1) Идея траектории и/или расстояния в жестикуляции, сопровождающей корни, передается либо движением по выгнутой дуге, либо векторным движением руки (изредка — головы) снизу вверх.

2) Очевидным образом глаголы, включающие в свою семантическую структуру компонент ‘движение вниз’, предпочитают направление сверху вниз.

3) Глаголы, имеющие компоненты ‘нанесение ущерба’, ‘обнуление, исчезновение’, а также ‘фиксированная точка’, тяготеют к направлению движения сверху вниз.

7.4.3. РАСПРЕДЕЛЕНИЕ КОРНЕЙ ПО ТРАЕКТОРИЯМ

Использование выгнутой дуги в качестве жестикуляционного сопровождения корней, описанное в предыдущем параграфе, подготовило нас к той картине, которую демонстрирует табл. 7_11. В этой таблице сравниваются глаголы, которые включают в свою семантику компонент ‘расстояние, траектория’, но одновременно, в отличие от аналогичной группы в разд. 7.4.2, из этой группы выведены глагольные корни, которые одновременно с траекторией передают идею удерживания в руках некоторого объекта, например *-бросать*, *-кидать*, *-двигать*, *-нести* и под. Это связано с тем обстоятельством, что глаголы с семантическим компонентом ‘удерживаемый в руках или формируемый руками объект’, судя по нашим данным, образуют отдельную жестикуляционную группу, которая сопровождается одновременным движением обеих рук по поперечной оси — *неважно, изнутри наружу или снаружи в центр*.

Группы глаголов:

1) Группа корней с семантическим компонентом ‘траектория, расстояние’ (в т. ч. и при перемещении объекта, удерживаемого руками): *-бегать/-бежать*; *-брасывать/-бросать/-бросить*; *-везти/-возить*; *-вернуть/-вратить/-вращать*; *-гнать/-гонять*; *-давать/-дать*; *-ездить/-езжать/-ехать*; *-кидать/-кидывать/-кинуть*; *-лагать/-ложить*; *-лежать/-лечь*; *-летать/-*

-лететь; -ливать/-лить; -нимать/-нять; -падать/-пасть; -плавать/-плывать/-плыть; -править/-правлять; -садить/-сажать/-сидеть/-сесть; -скакивать/-скакнуть; -слать/-сылать; -ставать/-стать; -становить; -ступать/-ступит; швырнуть/-швырять/-швыривать.

7.4_18

...а меня RH,ОЛ↗{привозят} сюда...

В. Сергеев, И. Агеев. Гений, 1991

7.4_19

...по которой он RH,ОЛ▶↗{вывел} формулу ДНК, RH,ОЛ◀↗{ввел данные} в компьютер...

К. Шахназаров, А. Бородинский. Город Зеро, 1988

2) Группа корней, включающих в свою семантическую структуру компоненты 'формирование объекта', 'удержание объекта', 'манипуляции с объектом': -бирать/-брать/-взять; -валивать/-валить/-валять; -вязать/-вязывать; -двигать/-двинуть; -делать; -держать/-держивать; -кружать/-кружить; -крывать/-крыть; -менять/-менять; -мешать/-мешивать; найти/находить; -писать/-писывать; -рабывать/-работать; -рвануть/-рвать/-рывать; -стрелить/-стрелять; -таскать/-тащить; -хватить/-хватать; -хоронить.

7.4_20

Но вы снаружи в центр☞{добрались} и рады!

В. Венгеров, Л. Н. Толстой. Живой труп, 1968

7.4_21

А попробуй изнутри наружу, ОЛ{найди его}...

Н. Кашеверова и др. Золушка, 1947

Поскольку движения руки по траекториям не зависят от противопоставления когнитивных и объектно-связанных жестов, то в таблицу внесены данные по всей базе данных.

Таблица 7_11

Движение руки	дуга	поперечное
Группы корней		
'удержание или формирование объекта руками'	33	46
'траектория'	102	35
$\chi^2=22,83$, $p=1,77-06$; параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, движение по выгнутой дуге, в полном соответствии с данными предыдущего раздела, передает идею траектории, расстояния. Направленное же в противоположные стороны движение рук по поперечной оси передает

идею удерживаемого или формируемого руками объекта, а также объекта, подвергаемого тем или иным манипуляциям. Таким образом, в отношении корней, в отличие от приставок, различение маршрутов *изнутри наружу* или *снаружи в центр* оказывается несущественным: оба движения иконически изображают объект, находящийся в руках. Движение *изнутри наружу* отображает размер объекта, а движение *снаружи в центр* отражает идею его удержания обеими руками.

7.4.4. ЭГОЦЕНТРИЗМ КОРНЕЙ

В этом разделе мы анализируем данные, связанные с тем, как отражается в жестикуляции семантический компонент 'self, себя', входящий в смысловую структуру ряда корней (из базы данных были отобраны только относительно частотные глаголы).

Группы глаголов:

1) Глаголы, относящиеся к внутреннему миру человека (ментальные, эмоций, восприятия): -видеть/-видать/-глядеть/-глядывать/-глянуть/-смотреть/-сматривать; -думать/-думывать; -забыть/-забывать; -знать; -любить; -поинать/-помнить; понимать/понять; -решать/-решить; -слушать/-слышать/-слыхать; -хотеть.

7.4_22

я↑{Понимаете} положение?

С. Тимошенко. Небесный тихоход, 1945

2) Группа субъективных глаголов. Она включает в себя **подгруппу медиальных глаголов**, обозначающих действие, совершаемое в интересах некоторого субъекта (все они естественным образом сочетаются с дополнениями себе, для себя, в своих интересах и под.): -бирать/-брать/взять; -вернуть/-вратить/-вращать; -грабить; -держать/-держивать; -звать/-зывать; -искать/-искивать; найти/находить; -прашивать/-просить; -хватить/-хватать. Кроме того, в эту группу входят **глаголы межсубъектных действий** -давать/-дать¹⁴, показывать/показать, помогать/помочь: при использовании этих глаголов говорящий легко идентифицирует себя с тем субъектом, в интересах которого совершается действие (тем, кому что-либо дают, показывают и чем-либо помогают), и, соответственно, столь же легко жестикулирует с точки зрения этого субъекта.

¹⁴ Глагол -давать/-дать очень часто используется в императиве, соответственно, этот тип иллокуции активизирует в этом глаголе сему 'я' — 'дай мне'.

7.4_23

Что же он такой Я↑ {неуютный **выбрал**}, а?

А. Мачерет, Ю. Олеша. Ошибка инженера Кочина, 1940

7.4_24

Старички первыми опускаются в воду, тем самым как бы **показывая** Я↑{пример}, ну а за ними остальные.

Ю. Мамин, В. Вардунас. Фонтан, 1988

3) Группа объективных глаголов, которая включает в себя названия действий, направленных прочь от субъекта: *-бывать/-бить/ударить/ударять; -брасывать/-бросать/-бросить; -гнать/-гонять; -кидать/-кидывать/-кинуть; -правлять/-правлять; -пускать/-пустить; -слать/-сылать*, а также большую группу глаголов, обозначающих действие, не имеющее какого-либо специального направления по отношению к осуществляющему действие субъекту (в частности, и потому, что действие может осуществляться телом данного субъекта, а следовательно, начинаться и заканчиваться в нем же): *-бегать/-бежать; -валивать/-валить/-валять; -ездить/-езжать/-ехать; -йти/-ходить; -крывать/-крыть; -лагать/-ложить; -лежать/-лечь; -летать/-лететь; -нести/-носить; -падать/-пасть; -писать/-писывать; -плавать/-плыть; -плыть; -садить/-сажать/-сидеть/-сесть; -скакивать/-скокочить; -стоять; -таскать/-тащить*.

Поскольку противопоставление автоуказания остальным направлениям движения не зависит от противопоставления когнитивных и объектно-связанных жестов, данные для табл. 7_12 брались из всей базы данных, а не только из ее когнитивной части.

Таблица 7_12

Движение руки Группы корней	на говорящего	не на говорящего
<i>Внутренний мир</i>	22	148
<i>Субъективные глаголы</i>	63	<u>320</u>
<i>Объективные глаголы</i>	<u>27</u>	1052
$\chi^2=97$, $p=8,7-22$; параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, распределения вполне отчетливые:

1) глаголы, относящиеся к внутреннему миру человека¹⁵, и субъективные глаголы тяготеют к автоуказанию,

¹⁵ Это связано, очевидно, с тем, что «внутренние» глаголы гораздо чаще употребляются в контексте первого лица, чем глаголы других типов.

2) объективные глаголы предпочитают жестикуляцию, не направленную на говорящего¹⁶.

7.4.5. Глагольные корни с точки зрения конфигурации ладони

В этом разделе мы рассмотрим две конфигурации ладони — УП (указательный палец) и кулак^ж. Мы отказались от рассмотрения связей конфигурации ОЛ (открытая ладонь) и глагольных корней, поскольку за ОЛ в реальности скрывается несколько разных конфигураций (*держащая рука, ригидная ладонь с расставленными пальцами, ригидная ладонь с соединенными пальцами, свободная открытая ладонь* и нек. др., см. рис. 7_6).



Рис. 7_6. Типы конфигураций ОЛ

Каждая из подконфигураций ОЛ иконически передает тот или иной семантический оттенок и должна быть рассмотрена отдельно. Но как только мы начинаем такое исследование, выясняется, что наша база данных слишком мала и предоставляет недостаточное количество примеров на каждый из глагольных корней, что приводит к недостоверности распределений и невозможности не только рассматривать корни индивидуально, но и с минимальной степенью обоснованности сформировать из них группы. По таким конфигурациям руки, как *щепоть, кольцо*, БП (большой палец), данных также очень мало. Таким образом, табл. 7_13 включает в себя данные только по конфигурациям УП и кулак.

¹⁶ Из любопытных частных наблюдений — глаголы восприятия *-слушать/-слышать* и *-видеть/-смотреть* ведут себя противоположным образом: *-слушать/-слышать* явно тяготеет к автоуказанию (т. е. для говорящего актуально в сопровождающей жестикуляции обозначить конечный пункт поступления информации), а группа *-видеть* ведет себя как объективный глагол, который существенно реже средних распределений сопровождается движением руки на говорящего. Аналогично ведут себя глаголы *-тягивать/-тянуть* (субъективный глагол, включающий, по-видимому, компонент *к себе, для себя*) и *-тащить/-тащить* (объективный глагол, предполагающий независимое от говорящего действие). Но, разумеется, следует повторить, что для исследований индивидуальных глаголов наших данных абсолютно недостаточно: данные по группе могут лишь в самом общем виде описывать параметры, которые могут оказаться значимыми для того или иного конкретного глагола.

Группы глаголов:

1) Глаголы, включающие в свою семантическую структуру компонент 'держат в руке': -вернуть/-вернуть/-вращать; -бирать/-брать/-взять; -давать/-дать; -держат/-держивать; -ливать/-лить; -стрелить/-стрелять; -таскать/-тащить; -тягивать/-тянуть; -хватить/-хватать; швырнуть/-швырять.

7.4_25

Чуб, он шахты 2Н^ж{держит}.

С. Юткевич, А. Каплер. Шахтеры, 1937

7.4_26

Ругай! Бей! За косы 2Н^ж{о полу таскай}!

Ю. Гусман и др. Не бойся, я с тобой, 1981

2) Глаголы, имеющие семантический компонент 'подавлять, наносить ущерб': -бивать/-бить/ударить/ударять; -вязать/-вязывать; -гнать/-гонять; -грабить; -канчивать/-кончать/-кончить; -шибануть/-шибать/-шибить.

7.4_27

Там 2Н^ж{бьется мысль}!

Е. Шерстобитов и др. Туманность Андромеды, 1967

3) Глаголы, включающие в себя компонент 'траектория, расстояние, линия': -бегать/-бежать; -везти/-возить; -высить/-вышать; -ездить/-ездить/-ехать; -йти/-ходить; -кружать/-кружить; -лагать/-ложить; -лежать/-лечь; -лезать/-лезть/-лзти; -летать/-лететь; -нести/-носить; -никать/-никнуть; -падать/-пасть; -плавать/-плывать/-плыть; -садить/-сажать/-сидеть/-сест; -скакивать/-скокить; -слать/-сылать; -становить, а также глаголы, семантика которых апеллирует к некоторой точке (точке контакта, точке нахождения объекта, который при этом может быть объектом видения или указания): видеть/-видать/-глядеть/-глядывать/-глянуть/-смотреть/-смаивать; встретить/-встречать; -ждать/-жидать; показывать/-показать; -стоять¹⁷.

7.4_28

Если мальчишка действительно сын Львова, немедленно ЛН,УП▶{везите его сюда}.

Е. Ташков и др. Адьютант его превосходительства, 1969

7.4_29

ЛН,УП▲{Да ждуть-то ждуть}, но не меня.

Г. Шенгелия и др. Классик, 1998

¹⁷ Очевидно, что в глаголах группы видеть и в показывать/показать оба компонента — 'траектория, линия' и 'точка' — присутствуют одновременно.

Таблица 7_13

Конфигурация ладони Группы корней	УП	*кулак
‘нанесение ущерба’	15	30
‘держат в руке’	34	27
‘траектория, расстояние, линия, точка’	151	14
$\chi^2=75,18$, $p=4,7-17$; параметры связаны, распределения достоверны		

Итак, можно видеть, что вполне ожидаемым образом конфигурация *кулак* характерна для глаголов нанесения ущерба и глаголов, предполагающих удержание некоторого объекта в руке (это вполне согласуется с типовым набором значений, которые эта конфигурация имеет в русской жестикуляции и которые более подробно будут описаны в разд. 10.2)¹⁸.

Напротив, конфигурация УП, которая, как мы показали в Главе 2, апеллирует к некоторой точке и — шире — к тонкой линии, которую можно нарисовать кончиком указательного пальца, ожидаемо сопровождает глаголы, включающие в свой семантический состав компоненты ‘линия, траектория’ и ‘точка’.

7.4.6. ИТОГОВАЯ ТАБЛИЦА КОРНЕЙ

Остальные параметры, которые в той или иной степени были актуальными для приставок (схемы движения по поперечной оси, типы движений головы), на нашем материале не обнаружили связи с глагольными корнями — иными словами, нам не удалось вычленить хоть в какой-то степени единообразные и правдоподобные группы глаголов, для которых оказалось бы значимым различие

1) комфортного движения, притяжения, пересечения или радикального пересечения,

2) бокового кивка, движения головы вперед, кивка сверху вниз, поворота головы и указания подбородком.

Кроме того, никаких значимых распределений корней не удалось заметить на сагиттальной оси (направление вперед и за спину).

Изложенное же в предшествующих разделах можно подытожить в табл. 7_14.

¹⁸ В связи со сказанным следует ожидать для группы с компонентом ‘держат в руке’ значимой связи с такой конфигурацией ладони, как *держущая рука*.

Таблица 7_14

Группы глаголов	Ориентация по осям	Траектории	Эгоцентризм	Конфигурация ладони
Глаголы деятельности	►			
Ментальные глаголы	►		Я↑	
Глаголы восприятия информации	◄			
Глаголы ущерба, подавления	◄▼			кулак
‘траектория, расстояние’	▲	дуга		УП
‘фиксированная точка’	▼			
‘движение вниз’	▼			
‘держат в руке’		изнутри наружу, снаружи в центр		кулак
Медialные глаголы и глаголы межузбъектных действий			Я↑	

Если вернуться к различению языков глагольного и сателлитного типа, о котором мы упоминали в начале главы, то можно констатировать, что в сопровождающей глаголы жестикуляции сателлитный характер русского языка также проявляется, хотя и несколько иначе, чем в структуре языка (напомним, что противопоставление языков глагольного и сателлитного типа касается только глаголов движения).

Если жест, сопровождающий глагол, является жестом персонажа (CVPT gesture, см. §§ 1.2.3, 11.1), т. е., иными словами, выполняется в режиме пантомимы, когда тело говорящего как бы совмещается с телом персонажа речи, то направление движения определяется в нормальном случае не значением приставки, а той мизансценой, которую конструирует говорящий для передачи действий персонажа:

7.4_30

Опустил серый волк уши, пантомима{и пошел}, и сделал вот пантомима{так}.

А. Герман, Э. Володарский. Мой друг Иван Лапшин, 1984

7.4_31

А мне противно стало, пантомима{я взял так, **пошел**, понес и поджоппника как на! и ногу растянул, домой еле **дошел**}...

Н. Михалков и др. Двенадцать, 2007

7.4_32

Э, очнись, Ромео! Ворона **улетела** пантомима{кар-кар}.

Р. Бальтцер, А. Большакова. Даже не думай!, 2002

Таким образом, если говорящий жестикуляционно передает способ перемещения, то направление перемещения вообще в жестикуляции не отражается.

В случае жестов наблюдателя (OVPT gestures) ситуация сложнее. Корни глаголов движения вообще не передают идею способа перемещения: вне зависимости от семантики корня (*идти*, *ехать*, *бежать*, *ползти*, *лететь* и др.) жестикуляция, которая сопровождает корни, передает не **способ** перемещения, а **сам факт перемещения на какое-то расстояние**¹⁹. Для этого используются движение руки по выгнутой дуге или подъем руки вверх. Как мы уже писали в § 2.4.6.2, подъем руки вверх часто функционирует в качестве маркера длинной дуги, средняя и конечная части которой говорящему не видны и достраиваются им мысленно. Судя по нашим данным, в случае глаголов движения подъем руки вверх функционирует именно как маркер дуги. Это подтверждается тем, что для глаголов движения (группы *бежать*, *идти*, *ехать*, *лезть*, *лететь*, *плыть*) нехарактерно самостоятельное использование вектора *снизу вверх*: этот вертикальный вектор в случае чистых глаголов движения стремится сочетаться с движением по другим осям — по сагиттальной и по поперечной (табл. 7_15), что, собственно, и означает формирование длинной дуги.

Таблица 7_15

Движение руки Группы корней	только вверх	вверх + сагиттальная ось вверх + поперечная ось
Глаголы движения	8	69
Остальные глаголы	79	312
$\chi^2=4,09$, $p=.043$; параметры связаны, распределения достоверны		

Безусловно, наблюдаемая зависимость весьма слаба, но, тем не менее, находится в пределах достоверности (аналогичное распределение мы увидим в следующей главе в отношении приставок *воз-* и *про-*, см. § 8.2.2).

Таким образом, с жестикуляционной точки зрения корни в глаголах движения не столько различают способ перемещения, сколько обозначают сам

¹⁹ Единственным исключением здесь является ситуация, когда говорящий с помощью поочередного движения пальцев передает идею ходьбы, т. е. в случае, когда пальцы изображают ноги:

7.4_33

В четверг? Нет, я не могу. ручная пантомима «перебор пальцами» {Я *везу* Шагала} на экспертизу...

А. Стриженов, А. Курейчик. Любовь-морковь, 2007

В этом случае движение пальцев чаще всего передает способ перемещения 'идти', но это далеко не обязательно (как мы видим в примере 7.4_33). Впрочем, таких примеров довольно мало.

факт перемещения на некоторое расстояние, жестикуляционно обозначаемое дугой (большого или меньшего диаметра).

Что касается приставок, то они отчетливо делятся на две группы:

1) приставки, не имеющие парных предлогов: это маршрутные приставки *пере-*, *раз-*, *со-* и векторные приставки *воз-* и (вероятнее всего) *низ-*; сюда же следует включить эгоцентрические приставки *за-* и *при-*, которые демонстрируют тяготение к автодейксису (**маршрутная** группа приставок)

2) **векторные** приставки, каждая из которых имеет парный предлог, — *в-*, *до-*, *на-*, *о-*, *под-*, *про-*, *от-*, *с-*, *у-*, *по-*, — тяготеющие к тем или иным направлениям (вверх, вниз, вперед, влево); сюда же примыкает приставка *вы-*, которая не демонстрирует какой-то специфической привязки к направлению движения.

В соответствии с сателлитным характером русского языка в жестикуляции проявляет себя только маршрутная группа приставок — именно она «снабжает» целый глагол направлением и траекторией движения (*перейти*, *нисходить*, *взлететь*, *разползтись*, *сехаться*, *прибежать*, *зайти*). Что касается векторных приставок, то они задают не столько траектории и направления, сколько исходный (*от-*, *с-*, *у-*, *вы-*) или конечный (*в-*, *до-*, *на-*, *о-*, *под-*) пункт движения, что вряд ли можно считать траекторией. Единственное исключение в данной группе — приставка *про-*, которая, как мы покажем в следующей главе, будучи ориентирована вверх, на самом деле передает идею движения вперед. Но эта приставка в данном значении не имеет парного предлога и как таковая может считаться маршрутной.

Таким образом, по нашим данным — весьма предварительным, повторимся, требующим дополнительных исследований на гораздо более обширном корпусном материале:

1) способ перемещения передается глагольными корнями только в режиме пантомимы, но в этом режиме приставки при задании траектории говорящим не учитываются;

2) в жестах наблюдателя корневая зона глаголов движения сопровождается жестами, которые иллюстрируют не способ перемещения, а лишь его наличие;

3) траекторию и направление в жестах наблюдателя передают только маршрутные, но не векторные приставки — таким образом, маршрутные приставки функционируют здесь как полные аналоги превербов-наречий, в отличие от векторных приставок, которые передают значения, не имеющие пространственного значения.

Суммируя, можно сказать, что в жестикуляции сателлитный характер русского глагола проявляется весьма ограниченно.

Безусловно, значительные коррекции в предложенную картину может внести изучение жестикуляционного сопровождения предлогов и пространствен-

ных наречий, которые, естественно, должны быть связаны с пространственной характеристикой префиксов.

Последний вопрос, который следует затронуть в связи с жестикуляционной топологией приставок и корней, — вопрос о сравнительном весе их топологических характеристик и о том «взносе», который они делают в топологическую характеристику целой словоформы. Безусловно, для полноценного и точного ответа на этот вопрос данных у нас недостаточно, хотя бы в связи с тем, что для этого следовало бы обследовать не группы корней, а отдельные корни индивидуально. Но предварительную версию, тем не менее, можно выдвинуть, обратившись, как и в первой части книги, к сравнению значений p , т. е. вероятности случайного распределения данных в соответствующих таблицах (табл. 7_16).

Таблица 7_16

Распределения	Значения p (порядок)	
	Приставки	Корни
по осям	–26	–04 (поперечная ось), –15 (вертикальная ось ²⁰)
траектории (дуга, изнутри наружу, снаружи в центр)	–09	–06
эгоцентризм	–05	–22
схемы движения по поперечной оси	–05/–06	распределения недостоверны
конфигурация ладони	–06	–17
движения головы	–12	распределения недостоверны

По этим данным, в каждом индивидуальном акте глагольной жестикуляции за конкретные (\approx лексические) значения, относящиеся к прототипической ситуации, которая стоит за данной словоформой, отвечает жестикуляция, связанная с глагольным корнем (это касается таких параметров, как эгоцентризм жеста и конфигурация жестикулирующей ладони). Напротив, чем абстрактнее (\approx грамматичнее) передаваемое жестом значение, тем с большей вероятностью за него будет отвечать жестикуляция, связанная с приставкой (направление движения по осям, траектории и схемы движения по поперечной оси, типы головных движений). Но все эти предположения требуют дополнительных специальных исследований.

²⁰ Общая таблица для корней, которую мы не приводили ввиду ее объемности, включающая в себя все обследованные глагольные корни, распределенные по всем трем осям, дает значение p порядка –11.

8. Язык в декартовых координатах: вертикальная ось

Условные обозначения:

УП — конфигурация *указательный палец*

ОЛ — конфигурация *открытая ладонь*

БП — конфигурация *большой палец*

Я↑ — автодейксис, движение на себя

♂БК — боковой кивок

⦿ПГ — поворот головы

↗Подб — указание подбородком

► — движение вправо (от говорящего)

◄ — движение влево (от говорящего)

▲ — движение вверх

▼ — движение вниз

↗ — движение вперед

↖ — движение назад (за спину)

↖ — схема «комфортное движение»

➡◄ — схема «притяжение»

‡ — схема «пересечение»

↗ — схема «радикальное пересечение»

∩ — выгнутая дуга

ЛН — левая рука

РН — правая рука

2Н — две руки

↕ — кивок сверху вниз

★ — конфигурация *щепоть*

✂ — конфигурация *кулак*

8.1. Вводные замечания

В данной главе будет рассмотрено большое количество факторов, которые влияют на выбор направления движения руки или головы вниз или вверх. Здесь возникает вопрос, которого мы кратко коснулись в конце предшествующей главы: соположены ли эти факторы как равноправные или иерархизованы?

Этот вопрос разбивается на два. Во-первых, если на жест воздействуют одновременно два фактора, которые предполагают противоположные результаты (например, модальный фактор требует движения руки вправо, а значение приставки, предположим, *y-* — движения влево; или лексический фактор требует движения вверх, а прагматический — вниз), в пользу какого фактора говорящий делает выбор? Есть ли какие-то закономерности в этом выборе или он с лингвистической точки зрения совершенно случаен, т. е. обусловлен какими-то внеязыковыми причинами?

Во-вторых, если на жест действуют одновременно несколько сонаправленных факторов (например, иллокутивная сила высказывания, императив, требует указания указательным пальцем и того же требуют прагматическая удаленность объекта указания и его определенность), — какой из факторов в данном конкретном случае является решающим для выбора конфигурации УП?

Мы не даем ответа на эти вопросы ни в этой главе, ни в книге в целом. Прежде чем ответить на них, нужно попытаться в принципе осознать и выделить состав факторов, имеющих влияние на конфигурацию и топологию жеста. Именно эта задача (в отношении вертикальной оси в русской жестикуляции) ставится в данной главе. Попытка построить иерархию факторов — задача другого исследования, на сегодняшний день у нас нет данных для решения этой проблемы. Из нерешенности данной проблемы проистекают два довольно важных следствия.

Во-первых, ниже в ряде примеров мы столкнемся с возможностью двойного толкования, т. е. выбор жестикуляционного направления иногда может выглядеть как мотивированный двумя факторами одновременно. На наш взгляд, двойственность такого рода на имеющемся уровне наших знаний о русской жестикуляции неизбежна и непреодолима.

Во-вторых, ряд наших утверждений мы не можем подтвердить статистически. В случае если на вертикально ориентированный жест воздействуют два сонаправленных фактора и при этом мы не знаем их иерархии (сравнительной «силы» факторов), мы не можем с уверенностью говорить, что один из двух факторов является определяющим, а вторым можно пренебречь. Соответственно, в ряде случаев мы не можем полагаться на статистику (поскольку, прежде чем что-либо считать, нужно хорошо понять и определить, что именно ты считаешь), и для того, чтобы интерпретировать материал, нам приходится ограничиваться лишь качественными характеристиками и не применять количественных. Этот недостаток нижеследующего изложения на данном этапе представляется непреодолимым.

В данной главе мы рассмотрим четыре основных жестикуляционных этимона, к которым, с нашей точки зрения, можно возвести все замеченные нами случаи топологической ориентации руки и головы вдоль вертикальной оси: 'верх'/'низ', 'выше'/'ниже', 'расстояние', 'здесь'.

8.2. Этимон 'верх'/'низ'

8.2.1. Лексическое сопровождение этимона 'верх'/'низ'

Очевидно, что в повседневной жизни человека ряд объектов, явлений и процессов связан с объективным положением вверх (т. е. выше человека) и вниз (ниже человека). Жесты, апеллирующие, явно или скрытно, к таким

объективно высоко/низко расположенным объектам, вынужденно бывают направлены либо снизу вверх (для высоко расположенных объектов), либо сверху вниз (для низко расположенных).

Основными объектами такого плана в повседневной жизни человека (на которую, собственно, и опирается речевая жестикуляция) являются, естественно, *небо* и *земля*. Соответственно, контексты, которые содержат лексемы или семантические компоненты ‘небо’ и ‘земля’, имеют сильную тенденцию к движению руки/головы по вертикали вверх и вниз соответственно, см. примеры 8.2_1–8.2_4.

8.2_1

Это природные фонтаны выбрасывают к изумрудному **небу** ^{2H,OL}▲{свои голубые струи}...

В. Вайншток и др. Дети капитана Гранта, 1936

8.2_2

УП▼многократно{а Пенчо, зарытый в **землю**}

О. Николаевский, В. Масс. Трембита, 1968

8.2_3

в **воздух** OL▲{чепчики} бросать

В. Басов, Ю. Бондарев. Тишина, 1963

8.2_4

Я бы и RH◀▼{рад его **зарыть**}.

М. Пежемский, К. Мурзенко. Мама, не горюй!, 1997

Очевидно, что жестикуляционное движение вверх (рукой/руками, глазами), которое обычно сопровождает любое обращение к Богу, к судьбе, к любым высшим силам, связано с тем, что их стандартным расположением в повседневной картине мира являются небеса.

Аналогично ‘небу’ и ‘земле’ ведут себя семантические компоненты ▼‘пол’ и ▲‘потолок’.

Однако такие абсолютные ориентиры для вертикальной ориентации жеста, основанной на этимоне ‘верх’/‘низ’, совершенно необязательны. Достаточно того, чтобы в актуальной картине мира говорящего какой-либо объект находился ниже или выше точки отсчета, связанной с говорящим. Так, в примере 8.2_5 слово *гнездо* сопровождается движением снизу вверх, поскольку — если не обозначено иное — прототипическое гнездо расположено в ветвях дерева, а прототипическая крона дерева расположена выше говорящего¹:

¹ Понятно, что в актуальной картине мира охотника на серых куропаток прототипическое гнездо, напротив, будет располагаться внизу.

8.2_5

самка этого животного забирается ОЛ▲{в гнездо на ветке дерева}

Д. Дьяченко и др. День радио, 2008

В примере 8.2_6 синтагма *молния угодила* сопровождается движением вниз, поскольку прототипическая карета заведомо расположена ниже молнии (впрочем, в этом примере движение сверху вниз может быть мотивировано также тем, что молния исходит с небес на землю, по которой движется карета).

8.2_6

Мне же сказали, что в почтовую карету ОЛ▼{молния угодила}

П. Лунгин и др. Дело о мертвых душах, 2005

В табл. 7_10 на с. 273 мы привели данные по вертикально-ориентированным глагольным корням, и из этой таблицы следует, что ориентированными вниз, т. е. содержащими этимон 'низ', являются глаголы *-лагать/-ложить/класть*; *-лежать/-лечь*; *-падать/-пасть*; *-писать/-писывать*; *-садить/-сажать/-саживать/-сидеть/-сесть*; *-снуть/-спать*; *-ставать/-стать*; *-стоять*; *-хоронить*. Эти глаголы в своем лексическом составе содержат элементы: 1) 'место расположения, находящееся ниже говорящего', 2) 'располагать объект на таком месте'. Второй компонент служит основой для довольно важного метафорического переноса (см. ниже, § 8.2.3.2).

8.2.2. ПРЕФИКСЫ И ЭТИМОН 'ВЕРХ'/'НИЗ'

В Главе 7 мы привели список приставок, которые, по нашим данным, ориентированы по вертикальной оси. Это приставки, направленные снизу вверх, — *воз-*, *под-*, *про-* — и приставки, направленные сверху вниз, — *в-*, *до-*, *на-*, *о-*. По нашему мнению, из этой группы этимон 'верх' включают лишь приставки *воз-* и *под-*. Остальные приставки содержат этимоны других групп, о чем мы будем писать ниже. Кроме того, этимон 'низ' содержит приставка *низ-* (*нисходить*, *низводить*), данных по которой в нашей базе слишком мало, и по этой причине эта приставка в исследование не включалась.

Приставки *воз-* и *низ-* являются двухфокусными, т. е. в их семантике фиксируется начальная и конечная точка (для *воз-* это $\text{низ}_1 \rightarrow \text{верх}_2$, для *низ-* это $\text{верх}_1 \rightarrow \text{низ}_2$)². Приставка *под-* является однофокусной, т. е. фиксирует только один, финальный фокус, не фиксируя начального.

² Двухфокусными, по жестикуляционным данным, являются также приставки *пере-* (точка 1 \rightarrow точка 2 на некотором расстоянии от точки 1), *раз-* (точка единства в плоскости симметрии \rightarrow две точки разъединения, симметричные относительно плоскости

Мы полагаем, что приставки *воз-* и *низ-*, с жестикуляционной точки зрения, отражают прежде всего траекторию физического перемещения снизу вверх или сверху вниз соответственно. Что же касается однофокусной векторной приставки *под-*, то она фиксирует только конечную точку движения ('верх'), а соответственно, «равнодушна» к обозначению начальной точки движения и к описанию траектории.

Это различие (между *воз-* и *под-*, по приставке *низ-* нет данных) хорошо видно в табл. 8_13. Как мы уже писали, каждый жест, сопровождающий глаголы с одной из приставок, разлагался нами на составляющие векторы. Заметим, что в этом случае возможны два типа сочетаний вертикального вектора:

- 1) он может использоваться изолированно, не сочетаясь с векторами по остальным осям: сагиттальной и/или поперечной,
- 2) вертикальный вектор может сочетаться с векторами, направленными по остальным осям, — сагиттальной и/или поперечной.

Такое различие было уже нами использовано в Таблице 7_15 на с. 281, где с помощью противопоставления самостоятельного и зависимого вектора *снизу вверх* мы провели различение глаголов движения и остальных глаголов: глаголы движения показывали склонность к зависимому вертикальному вектору, что дало нам возможность истолковать вектор *снизу вверх* в этом случае как маркер длинной дуги, символизирующей собой семантический компонент 'расстояние'.

Табл. 8_1 демонстрирует, как именно распределяются зависимые и самостоятельные вектора *снизу вверх* между тремя русскими приставками, ориентированными вверх.

Таблица 8_1

Приставка	<i>воз-</i>	<i>под-</i>	<i>про-</i>
Сочетание векторов			
Самостоятельное движение снизу вверх	33	11	2
Сочетание движения снизу вверх с другими векторами	35	24	23
$\chi^2=13,47, p=.001$; распределения достоверны, параметры связаны			

симметрии), *со-* (в значении 'вместе' — *соединить*, *собирать*: две точки разъединения, симметричные относительно плоскости симметрии → точка единства в плоскости симметрии), *о-/об-* (в значении 'по кругу' — *оглядеться*, *обойти*: точка 1 → точка 2, совпадающая с точкой 1 после кругового движения). Для всех этих двухфокусных приставок не имеется парных омонимичных предлогов (предлоги *о*, *об* в большинстве случаев не имеют значения 'по кругу'), и это, видимо, не случайно. Двухфокусные приставки фиксируют не только начальную/промежуточную/конечную **единственную** точку, но и траекторию (именно потому, что эти приставки двух-, а не однофокусные). Описание же траектории — это скорее наречное, а не предложное значение.

³ В табл. 8_1 включены также данные по приставке *про-*, ориентированной вверх, о которой будет сказано позже.

Как видим, для приставки *воз-* характерно самостоятельное использование вертикального вектора, приставка *под-* «равнодушна» к этому параметру, т. е. вертикальный вектор с равной вероятностью может сочетаться или не сочетаться с остальными осями, а для приставки *про-* в высшей степени характерно несамостоятельное употребление вертикального вектора.

Различие между приставками *воз-* и *под-*, таким образом, с жестикуляционной точки зрения выглядит как различие между наречием, описывающим траекторию физического движения снизу вверх (*воз-*), и предлогом, описывающим аксиологическую, а не физическую цель движения (*под-*): движение, описываемое приставкой *под-*, может иметь и физический, и ценностный характер. В обоих случаях, по-видимому, исходная точка движения для приставки *под-* неважна, что и приводит к свободе при сочетании вертикального вектора с векторами остальных двух направлений. Поскольку аксиологическая цель не предполагает физической траектории ее достижения, логичным является выбор для описания такой цели однофокусной векторной, а не двухфокусной маршрутной (наречной) приставки.

8.2.3. МЕТАФОРИЧЕСКИЕ ПЕРЕНОСЫ

8.2.3.1. Перенос 'верх' → 'хорошо', 'важно'

Возможность трактовать цель движения как ценностно окрашенную точку, которую демонстрирует жестикуляционное сопровождение приставки *под-*, подводит нас к описанию основного метафорического переноса, который базируется на жестикуляционном этимоне 'верх'. Компонент 'верх' получает **положительную ценностную окраску**.

В результате всё то, что говорящим оценивается как хорошее и/или важное, размещается им (с жестикуляционной точки зрения) наверху. Интересно, что противоположной закономерности (всё, что оценивается говорящим как плохое и/или неважное, размещается внизу) на нашем материале обнаружить не удалось: по-видимому, это означает, что нейтральные или дурные объекты с жестикуляционной точки зрения являются немаркированными, в отличие от объекта, который оценивается положительно и который — в результате — размещается с помощью жестикуляции наверху. Несколько примеров.

8.2_7

ЛН,ОЛ◀▲{Я знаю себе цену}. [говорящий оценивает себя высоко]

8.2_8

РН,ОЛ♠▲{Придут цыгане!} [говорящий оценивает приход цыган как положительный факт]

В. Венгеров, Л.Н. Толстой. Живой труп, 1968

8.2_9

ЛН,ОЛ♠▲{Десять минут} посмотрел, пошел на футбол [говорящий оценивает срок десять минут как важный, достойный внимания]

А. Райкин и др. Люди и манекены, 1974

8.2_10

ЛН,ОЛ♠▲{я целый месяц} подхват{провел в боях и походах} [говорящий оценивает срок как заслуживающий внимания]

П. Арсенов, К. Булычев. Гости из будущего, 1984

Компонент ‘важно’ регулярно передается движением вверх указательного пальца. Как мы показали в работе [Гришина 2009в], кончик указательного пальца в этом стандартном жесте, привлекающем внимание слушающего к некоторой важной информации, как бы фиксирует некую точку в информационном континууме, а движение пальца вверх символизирует важность этой информации:

8.2_11

РН,УП▲{Переходим} на ручное управление.

В. Селиванов, С. Михалков. Большое космическое путешествие, 1974

8.2_12

Его ЛН,УП▲{схватили!}

Э. Рязанов, Г. Горин. О бедном гусаре замолвите слово, 1980

Таким образом, на жестикуляционном этимоне ‘верх’ основываются целые классы жестов, обозначающих положительный характер информации или ее важность.

8.2.3.2. Перенос ‘низ’ → ‘располагать объект’

Выше мы уже обратили внимание, во-первых, на то, что движение вниз не используется для передачи дурной оценки некоторого объекта, а во-вторых, на то, что компонент ‘низ’ является регулярным для ряда глаголов, в семантике которых в той или иной форме наличествует компонент ‘располагать объект на некотором месте’: прототипическое место, на котором что-либо располагается, находится внизу (что безусловно связано с отражением в повседневной, бытовой картине мира силы тяготения и представлениями о том, что только на земле, прототипически расположенной ниже говорящего, возможно стабиль-

ное нахождение объекта, — все остальные расположения объекта нестабильны и в конечном счете сводятся к тому же расположению на земле в результате падения). Мы можем тем самым предположить, что жестикуляционный этимон 'низ', не порождая оценочных метафорических переносов, может служить для порождения топологических метафор, связанных с идеей расположения объекта в той или иной точке.

Вернемся к факту, который мы уже обсуждали в Главе 6: последовательности, т. е. высказывания структуры *сначала X, потом Y*, в культурах с ориентацией письма слева направо чрезвычайно часто имеют следующую особенность: Y с жестикуляционной точки зрения размещается правее X. Примеры:

8.2_13

Сегодня ОЛ▼{он живой}, а завтра ОЛ▼правее{покойник}.

И. Щеголев, Л. Корсунский. Американский дедушка, 1993

8.2_14

я им 2Н,ОЛ▼{разрезал}, 2Н,ОЛ▼правее{потом} кольцо <...> растянул.

Скопин. Город мастеров. Д/ф из цикла «Письма из провинции» (ТК «Культура»), 2008

Эта закономерность хорошо объясняется стандартным направлением письма в данной культуре.

Однако мы хотели бы обратить внимание на то, что фиксация точек X и Y сопровождается движением не просто слева направо, но и сверху вниз⁴. С нашей точки зрения, это связано с тем, что в случае жестикуляционных последовательностей говорящий размещает первое и второе событие в цепи событий на некоторой временной шкале, т. е. в жестикуляционных последовательностях присутствует компонент 'размещение объекта', который и передается движением сверху вниз. Если это верно, то в синтаксических конструкциях, которые передают последовательность событий, с неизбежностью должны возникать движения сверху вниз, которые фиксируют последовательное расположение объектов на временной шкале.

И действительно, в конструкциях **перечисления** перечисляемые события, явления и проч. отмечаются движением сверху вниз.

8.2_15

ну он на дрожках ▲▼{приехал} сюда, ▲▼правее{перемерз}, ▲▼повтор движения правее{голодный}.

Станица Тамань. Таманские казаки. Д/ф из цикла «Письма из провинции» (ТК «Культура»), 2008

⁴ В примере 8.2_13 — в обоих случаях, в примере 8.2_14 — на словоформе *потом*: движение сверху вниз на словоформе *разрезал*, скорее всего, имеет характер пантомимы — движение руки имитирует акт разрезания объекта.

8.2_16

этак RH,ОЛ▼{захотелось} RH,ОЛ▼{подойти} к нему, пантомима{похлопать по плечу}, RH,ОЛ▼{спросить} его

П. Лунгин и др. Дело о мертвых душах, 2005

Примечание 1. Заметим, что если в примере 8.2_15 сохраняется движение вертикальных «зарубок» на временной оси слева направо, то в примере 8.2_16 такого перемещения нет. Это послужило для ряда исследователей основанием предположить, что в конструкциях перечисления вертикальное движение сверху вниз не имеет никакого лингвистического смысла, кроме ритмического: движения руки или головы в этом случае отмечают лишь изоморфные синтаксические конструкции. С нашей точки зрения, однако, такая интерпретация не объясняет, почему для ритмических целей в данном случае выбрано именно движение **сверху вниз**, а не любое другое направление. Представляется, что наша интерпретация предлагает такое объяснение.

Примечание 2. Что касается отсутствия смещения слева направо в примерах типа 8.2_16, то нужно обратить внимание на следующее. Смещение жестикуляции по поперечной оси слева направо предполагает картину мира, в которой ось времени является неподвижной, а наблюдатель движется вдоль этой неподвижной оси, отмечая на ней те или иные моменты времени. Однако эта же идея может передаваться изменением точки отсчета, когда как движущаяся (справа налево) воспринимается сама ось времени, а наблюдатель, оставаясь неподвижным, отмечает на ней те или иные события. Во втором случае наблюдателю нет необходимости смещать свою жестикуляцию и ее место остается постоянным.

Развитием этого же метафорического переноса ‘располагать объект’ → ‘последовательность’ является использование движения сверху вниз в конструкциях **противопоставления** (собственно, последовательности и являются частным случаем противопоставления, когда последующий временной момент противопоставлен предыдущему). И действительно, противопоставления достаточно регулярно сопровождаются именно этим топологическим явлением.

8.2_17

Значит, я вроде RH◀▼{ухожу}, а вы вроде RH▶▼{остае́тесь}.

С. Аранович и др. Торпедоносцы, 1983

8.2_18

Одни ▲▼{трусят}... а другие ▲▼правее{крепче} берутся за весла.

А. Столпер и др. Повесть о настоящем человеке, 1948

Таким образом, мы видим, что этимон 'низ', не имея оценочного значения, приобретает значение синтаксическое и используется в таких характерных для языка конструкциях, как конструкции противопоставления и перечисления. Далее, в § 8.5.4.2, мы опишем еще несколько синтаксических конструкций, которые связаны с движением руки/головы сверху вниз, будучи, впрочем, основаны уже на другом жестикуляционном этимоне.

8.3. Этимон 'выше'/'ниже'

8.3.1. ЛЕКСИЧЕСКОЕ СОПРОВОЖДЕНИЕ ЭТИМОНА 'ВЫШЕ'/'НИЖЕ'

Жестикуляционный этимон, который мы рассмотрим в этом разделе, тесно связан с этимоном 'верх'/'низ', однако и существенно отличается от него. Этимон 'верх' предполагает стационарное расположение того или иного объекта вверх. Напротив, этимон 'выше' предполагает стационарное расположение некоторого объекта в прототипически нейтральной, средней зоне — при одновременном разрастании этого объекта вверх, что выражается в движении верхней точки объекта в направлении вверх, в то время как нижняя точка объекта остается фиксированной в средней зоне. Именно имея в виду этимон 'выше', Ж. Кальбрис [Calbris 2008a] аттестовала вертикальную ось как ось роста, считая именно семантический компонент 'рост', 'развитие' основным для этой оси.

Лексически жестикуляционный этимон 'выше' — движение снизу вверх — сопровождает глаголы с основами *-расти/-рацивать, развить/развивать, усложнять/усложнить* и производные (примеры 8.3_1—8.3_3).

8.3_1

Давление RH♠▶▲{растет}.

С. Герасимов, Ю. Герман. Семеро смелых, 1936

8.3_2

А дальше, если RH,ОЛ♠▲{развивать} эту тему

С. Михалков и др. Двенадцать, 2007

8.3_3

Конечно, это само собой еще более 2Н,ОЛ▲{усложняет}

Внутреннее строение Земли. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

Этимон 'ниже' предполагает свертывание, сокращение, уменьшение объекта, т. е. движение верхней точки объекта со среднего, нейтрального, прототипического уровня вниз, по направлению к нижней точке объекта.

Соответственно, жестикуляционный этимон 'ниже' — движение сверху вниз — сопровождает глаголы *деградировать*, *упрощать/упростить* (примеры 8.3_4—8.3_5⁵).

8.3_4

И показывая, каким образом ЛН,ОЛ▼{деградировала} речь у хомо сапиенс времен, известных нам⁶

Регресс в эволюции многоклеточных. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

8.3_5

по сути дела, РН,ОЛ◄▼{упрощаясь}, а не усложняясь

Живая и неживая материя. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

К значениям, которые базируются на этимоне 'ниже', может быть добавлен компонент 'каузировать', т. е. 'заставлять становиться ниже'. Сочетание этих двух смысловых компонентов приводит к тому, что рука, движущаяся вниз, сопровождает лексемы, в состав которых входит компонент 'подавление'. Если мы еще раз обратимся к табл. 7_10 на с. 273, то увидим, что глаголы, которые включают в себя компонент 'подавление' и 'нанесение ущерба', отчетливо предпочитают направление движения сверху вниз. Аналогичным образом, отчетливо тяготеет к движению сверху вниз императив (см. § 6.8, табл. 6_10 на с. 240), что связано, очевидно, с подавлением свободной воли собеседника, которое включено в семантику императива.

Идея подавления и нанесения ущерба, вплоть до уничтожения, естественно, может выражаться не только перечисленными в § 7.4.2 корнями, см. примеры 8.3_6—8.3_7.

8.3_6

а вот когда жареный петух РН,УП♠▼{в задницу} клюнул, тогда вспомнила про плохих родителей

В. Сергеев, И. Агеев. Гений, 1991

8.3_7

чем ЛН,УП♠▼{травмируете} их еще подхват{больше}

Т. Березанцева и др. Старомодная комедия, 1978

⁵ Сюда же, вероятно, и слово *регресс*.

⁶ В этом примере, как и в примере 8.3_2 (глагол *развивать*) в предикате, помимо сем 'ниже' и 'выше', наличествует и сема 'процесс, проходящий во времени'. Именно этим объясняется последовательное сочетание жестикуляционных компонентов 'рука вверх' + 'циклоида' (пример 8.3_2) и 'рука вниз' + 'циклоида' (пример 8.3_4): циклоида, как мы покажем в § 9.9, стандартно передает в русской жестикуляции идею процесса.

8.3.2. МЕТАФОРИЧЕСКИЕ ПЕРЕНОСЫ

Растущий объект увеличивается в размерах по вертикальной оси, а следовательно, становится более заметным для окружающих. Именно на этом метафорическом переносе основано использование жестикуляционного движения вверх в контекстах, включающих в себя семантический компонент 'появление в зоне видимости' (примеры 8.3_8—8.3_9).

8.3_8

Когда ЛН,ОЛ◀▲{откроешь} талант в гуще учеников

П. Арсенов, К. Булычев. Гости из будущего, 1984

8.3_9

выбираясь так сказать из архаики 2Н,ОЛ▲{на просторы} современного мышления

С. Герасимов. Любить человека, 1972

В Главе 14 мы опишем стандартный способ передачи восклицания посредством жестикуляции: рука говорящего на важной или оцениваемой положительно зоне высказывания делает заметное движение вверх, что соответствует восклицательной интонации:

8.3_10

Только что в Москву позвонил... притягивающая рука▲{невеста} приезжает!

Г. Шенгелия и др. Классик, 1998

8.3_11

Ну хорошо! спал, спал, на этом месте ОЛ▲{написал!}

Ю. Мамин, В. Вардунас. Фонтан, 1988

По нашему мнению, в основе жестикуляционного восклицания также лежит метафора роста. Отмечая некоторую часть своего высказывания движением руки вверх, говорящий как бы подчеркивает, что данная часть его высказывания «выросла» по сравнению с предшествующим текстом и, соответственно, стала более заметной, а следовательно, слушающий должен обратить на нее внимание и не упустить из виду⁷.

Примечание. Метафорический перенос 'выше' → 'появление' регулярно используется в одной специфической ситуации: в случае, если говорящему нуж-

⁷ Следует отметить, что такие знаки препинания, как восклицательный и вопросительный знак замечательным образом отражают в себе топологические свойства жестов, которые регулярно сопровождают восклицания и вопросы: восклицательный знак ! изображает описанный только что восклицательный взброс руки вверх, в то время как вопросительный знак ? повторяет дугообразное движение руки, регулярно сопровождающее вопросы, и дугообразный рисунок вопросительно поднятых бровей.

но донести некоторую важную информацию до слушающего максимально быстро и одновременно передать мысль о том, что эта информация важна, говорящий перемещает свою жестикуляцию из стандартного среднего положения (напротив груди/живота) — в верхний регистр, т. е. на уровень головы, а чаще — выше головы. Говорящий поднимает руки вверх и осуществляет жестикуляцию на «верхнем этаже», тем самым увеличивая размер своего тела, вытягивая его вверх и делая его заметным слушающему:

8.3_12

Стоп! Пьеса окончена! 2Ннад головой,изнутри наружу▲{Довольно! Занавес!}

К. Худяков, А. Гребнев. Успех, 1984

Антонимом к этому значению являются так называемые **маргиналии**, о которых мы будем говорить в Главе 14, — жестикуляция, осуществляемая не выше, а ниже стандартной жестикуляционной зоны и сопровождающая замечания «в скобках», вводные конструкции, а также фразы, являющиеся репликами в сторону и обращенные не к основному, а к побочному собеседнику, т. е. во всех случаях, когда произносимая реплика является — так или иначе — аксиологически ущербной. Аксиологическая ущербность приводит к тому, что говорящий стремится не привлекать внимания слушающего к своему высказыванию и производит жестикуляцию на «нижнем этаже».

В качестве антонима к жестикуляции, обращенной вверх и сопровождающей семантический компонент ‘появиться в зоне видимости’, используется жестикуляция, обращенная вниз и сопровождающая компонент ‘исчезнуть из зоны видимости’. Метафорический перенос такого типа основан на том, что деградирующий объект уменьшается в размерах, а следовательно, становится менее заметным:

8.3_13

и усталость LH,OL◀▼{исчезала} из его глаз

А. Баширов. Железная пята олигархии, 1998

8.3_14

Да, простыл RH,OL▶▼{и след!}

Я. Фрид и др. Благочестивая Марта, 1980

Естественно, встречаются контексты, в которых невозможно различить два чрезвычайно близких этимона, например ‘низ’ и ‘ниже’. Так, в примере 8.3_15 жест, направленный сверху вниз, одновременно связан и с идеей исчезновения, и с лексемой *земля*:

8.3_15пропал, ОЛ▼{провалился сквозь} землю⁸

Ю. Гусман и др. Не бойся, я с тобой, 1981

Семантические компоненты ‘появление’ и ‘исчезновение’ могут сочетаться с компонентом ‘каузация’. В таких случаях ‘каузировать появление’ дает нам значение ‘показывать’ 8.3_16, а ‘каузировать исчезновение’ — значение ‘прятать’ 8.3_17.

8.3_16

РН, ОЛ▲{гляди} какая грандиозная демонстрация

Д. Храбровицкий. Укрощение огня, 1972

8.3_17

...то он последние дни, которые оставались до конца года, ЛН, ОЛ▼{прятался}

Иуда: версии предательства. Программа "Гордон" (НТВ) (2003)

Как мы уже писали в Главе 2, ладонь, ориентированная вверх, — это жестикуляционный этимон, одним из основных значений которого является демонстрация слушающему некоторого абстрактного объекта. Одновременно, согласно нашим данным, приведенным только что, демонстрация абстрактного объекта является результатом метафорического переноса, основанного на жестикуляционном движении руки снизу вверх. Если это действительно так, то оба эти жестикуляционных компонента должны использоваться согласованно. Проверим, так ли это. В табл. 8_2 приведены данные из нашей базы, которые показывают связь двух параметров — ориентация ладони и направления движения.

Таблица 8_2

Ориентация ладони Направление движения	Вверх	Не вверх
сверху вниз	255	771
снизу вверх	213	378
$\chi^2=22,82$, $p=1,78-06$; распределения достоверны, параметры связаны		

⁸ Следует, правда, отметить, что в этом примере говорящий делает сначала строго вертикальное движение вниз левой рукой, а затем, уже на нижней периферии жестикуляционного пространства, осуществляет жест *ручное отрицание*, двигая открытую ладонь прочь из зоны коммуникации параллельно земле. Это можно трактовать как последовательное исполнение жестов *земля*, *провалиться* (компонент ‘низ’) и *исчезнуть* (компонент ‘глубинное отрицание’; см. разд. 11.2.5). Если это так, то данная жестикуляционная последовательность не содержит компонента ‘ниже’, а лишь компонент ‘низ’.

Можно видеть, что ориентация ладони вверх достаточно сильно связана с движением руки снизу вверх (оба этимона передают семантический компонент ‘показывать’), все остальные ориентации ладони (вертикальная, комбинированная, ориентация вниз) в совокупности, напротив, тяготеют к движению руки сверху вниз.

8.4. Этимон ‘расстояние’

8.4.1. ЛЕКСИЧЕСКОЕ СОПРОВОЖДЕНИЕ ЭТИМОНА ‘РАССТОЯНИЕ’

В § 2.4.6.2 мы писали о том, что основным способом выразить с помощью жестикуляции идею прагматической отдаленности/близости объекта указания является конфигурация указующей руки, но, помимо этого, в русской жестикуляции для передачи этого же значения используется дополнительный, факультативный способ (т. н. жестикуляционный обертон), а именно, угол между вытянутой рукой и телом говорящего: если этот угол острый или прямой, то объект указания трактуется как прагматически близкий, если угол тупой, то как прагматически далекий.

Выбор такого жестикуляционного приема для передачи идеи близкого/далекого расстояния основывается на следующем. Вытянутая рука символизирует расстояние между говорящим и объектом указания. Если рука расположена под острым или прямым углом, то она задает расстояние в виде прямой. Если рука расположена под тупым углом, то она задает расстояние в виде дуги, начало которой задается рукой. Поскольку наикратчайшей линией, соединяющей две точки, является прямая, то дуга, а значит, и тупой угол в данной ситуации символизируют неблизкое, далекое расстояние.

Таким образом, мы предполагаем, что два движения — дугообразное и движение снизу вверх (которое в данном случае задает начало длинной дуги, середина и конец которой домысливаются) — являются жестикуляционным этимоном со значением ‘расстояние’.

8.4.1

и возвращайся к себе $RH \blacktriangleright \cap \{ \text{в Полтаву} \}$ [*разговор происходит в Москве*]

А. Михалков-Кончаловский, А. Смирнова. Глянец, 2007

8.4.2

так чтобы он $RH, \cup \Pi \nrightarrow \cap \{ \text{тебя} \}$ не **тащил** $\text{подхват} \{ \text{туда} \}$, в вечные муки

Виктор Живов. Русский грех и русское спасение. Лекция Полит.ру (2009)

8.4_3

я RH,УП▶▲{до Москвы дойду!} [*разговор происходит на Донбассе*]

Ф. Эрмлер и др. Великий гражданин, 1938

8.4_4

RH,ОЛ♠▲{Мы же в Румынию} едем

К. Шахназаров, А. Бородянский. Зимний вечер в Гаграх, 1985

В табл. 7_15 на с. 281 было показано, что несамостоятельный вертикальный вектор снизу вверх характерен для глаголов движения, которые включают в свой состав сему ‘расстояние’. Несамостоятельность вертикального вектора означает, с геометрической точки зрения, что движение снизу вверх передает не собственно вертикальное направление (что характерно для этимонов ‘верх’ и ‘выше’), а только лишь вертикальный компонент (радиус) АВ дугообразного движения, направление которого PQ задано сагиттальным или поперечным вектором (см. рис. 8_1).

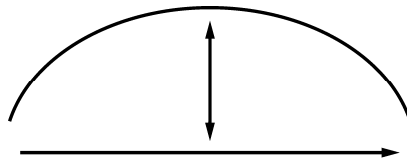


Рис. 8_1. Схема дугообразного движения

В связи с вышесказанным очевидно, что дугообразное движение должно быть в высшей степени характерно для контекстов, содержащих в себе семантический компонент ‘расстояние’, что и подтверждает табл. 8_3.

Таблица 8_3

Тип движения Тип этимона	Дугообразное ♠	Прямолинейное ▼ или ▲
с компонентом ‘расстояние’	187	313
остальные	180	2295
$\chi^2=349,12, p=6,58-78$; распределения достоверны, параметры связаны		

На этом фоне приставка *про-*, для которой, как мы показали в табл. 8_1, в высшей степени характерно несамостоятельное использование движения снизу вверх, должна трактоваться не как приставка, обозначающая направление вверх (т. е. содержащая этимоны ‘верх’ или ‘выше’), а как приставка, передающая идею движения на далекое расстояние (вперед по сагиттальной или вбок по поперечной оси).

8.4.2. МЕТАФОРИЧЕСКИЕ ПЕРЕНОСЫ

8.4.2.1. ‘Расстояние’ → ‘длительность’

Поскольку ни язык, ни жестикуляция не имеют других способов передать идею времени, кроме апелляции к пространству, то самым первым естественным метафорическим переносом для этимона ‘расстояние’ является обозначение значительного промежутка времени, длительности. С этим связано использование дугообразного движения и движения снизу вверх в контекстах, включающих в себя компонент ‘длительность’.

8.4_5

и ОЛ[↗] ∩ {продлило} срок моей службы

Л. Квинихидзе, Э. Лабиш. Соломенная шляпка, 1975

8.4_6

который **медленно** 2Н, ОЛ ∩ снаружи в центр {загоняет нас в могилу}

Владимир Скулачев. Homo Sapiens Liberatus: человек, освобожденный от тирании генома. Проект Academia (ГТРК Культура) (2010)

Встречаются контексты, в которых ни лингвистически, ни жестикуляционно невозможно различить пространство и время:

8.4_7

РН, УП[↗] ▲ {съездите}, два часа на машине, полюбуйте.

П. Лунгин, Г. Островский. Бедные родственники, 2005

В примере 8.4_7 синтагма *два часа на машине* имеет одновременно и пространственное, и временное значение, но и движение пальцем снизу вверх здесь также синкретично передает идеи времени и расстояния через обозначение начала большой дуги.

8.4.2.2. ‘Расстояние’ → ‘неопределенность’

Как мы уже писали выше, движение снизу вверх в значении ‘расстояние’ задает начало дуги, середина и конец которой не видны и достраиваются говорящим и слушающим мысленно. Отсутствие окончания этой воображаемой дуги в реальной зоне видимости подразумевает неизвестность, неопределенность ситуации на ее (дуги) самой удаленной точке. Это является основой для следующего метафорического перехода — от удаленного расстояния к идее неопределенности.

Именно на этом переходе основывается факт, который подтверждается данными табл. 8_4: для вопроса как типа иллокуции, имеющего в своей се-

мантической структуре компонент неопределенности, в заметной степени характерно дугообразное движение руки (8.4_8) или движение снизу вверх (8.4_9).

Таблица 8_4

Тип движения Тип речевого акта	Дугообразное↷	Сверху вниз ▼	Снизу вверх ▲
<i>вопрос</i>	28	49	48
<i>императив</i>	23	181	51
<i>утверждение</i>	238	717	433
$\chi^2=44, p=6,48-09$; распределения достоверны, параметры связаны			

8.4_8

RH,ОЛ↷↷{Кто приехал-то?}

Э. Рязанов, А.Н. Островский. Жестокий романс, 1984

8.4_9

А не 2Н,изнутри наружу,ОЛ▲{пронесло тебя, оглоеда,} с тех огурчиков? <...>
2Н,изнутри наружу,ОЛ▲{Скажешь нет?}

Владимир Меньшов, Владимир Гуркин. Любовь и голуби, 1984

Дугообразное движение и движение снизу вверх также часто сопровождают высказывания, включающие в себя неопределенные местоимения:

8.4_10

к кому-то 2Н⌘↷↷{прилепиться,} подхват{прицепиться}, чтобы выжить

А. Митта и др. Экипаж, 1979

8.4_11

мне необходимо обсудить RH,ОЛ▶↷{кое-что} с Юрой

Г. Шенгелия и др. Классик, 1998

8.4_12

как-нибудь LH,ОЛ↷↷▲{выберу} время, обязательно к вам загляну

А. Корнев, Г. Садовников. Большая перемена, 1973

8.4_13

у нее тут муж где-то будет LH,ОЛ◀▲{выступить}

Д. Астрахан, О. Данилов. Ты у меня одна, 1993

Жестикуляция может подчеркивать элемент неопределенности, формально в высказывании не выраженный, но подразумеваемый:

8.4_14

РН, ОЛ \nearrow ► \cap {бери} мускулистых мальчишек

А. Михалков-Кончаловский, А. Смирнова. Глянец, 2007

В примере 8.4_14 имеются в виду любые, всё равно какие мускулистые мальчишки, а не данные конкретные, и именно этот компонент неопределённости передается дугообразным движением руки.

8.4.2.3. ‘Расстояние’ → ‘большое количество’

Последний метафорический перенос, который актуален для этимона ‘расстояние’, основан на том, что перемещение на заметное расстояние предполагает преодоление большой территории, на которой расположено большое количество тех или иных объектов. Таким образом, перемещение над такой территорией как бы формирует множество объектов, что позволяет использовать данный этимон как основу для семантического компонента ‘много’ или ‘все’.

8.4_15

Ну тогда давай, Андрюш, мы **всё это** ОЛ \nwarrow \cap {распишем} на бумаге.

Г. Шенгелия и др. Классик, 1998

8.4_16

все 2Н, ОЛ, изнутри наружу \nwarrow ▲{двери} отворю⁹

В. Бортко, Ф.М. Достоевский. Идиот, 2003

8.4_17

а теперь ЛН, ОЛ \nwarrow \cap {швыряет} [*словосочетание швырять деньги содержит компонент ‘много’*] деньги направо и налево

М. Калатозов и др. Верные друзья, 1954

8.4_18

великого человека, о котором так ЛН, ОЛ \nwarrow ▲{много} накричали ему

В. Бортко, Ф.М. Достоевский. Идиот, 2003

В принципе, возможны и иные интерпретации этих примеров. Во-первых, значение ‘много’ или ‘все’ может восходить не к этимону ‘расстояние’, а к этимону ‘выше’ (см. разд. 8.3). Действительно, если некий объект становится выше, то радиус обзора у этого объекта удлиняется, а следовательно, в поле его зрения попадает большее количество объектов, что также формирует основу

⁹ В данном жесте направление изнутри наружу является иконическим изображением открывания воображаемых дверей, а вот движение открывающих воображаемую дверь рук снизу вверх передает, с нашей точки зрения, сему ‘все’, ‘много’.

для перехода 'выше' → 'много/все'. Однако наши данные показывают, что дугообразное движение или движение снизу вверх в значении 'много/все' практически во всех случаях сопровождается движением руки не только в вертикальном направлении, но и по сагиттальной и/или поперечной оси, т. е. в значении 'много/все' вертикальный вектор является не самостоятельным, а связанным (как это мы наблюдали в случае приставки *про-* и глаголов движения), что и послужило для нас основанием связать это значение с этимоном 'расстояние'. Во-вторых, компоненты 'много' и 'весь/всё', как мы покажем в Главах 9, 11, стандартно передаются круговыми движениями руки/рук, а дуга или полуокружность могут символизировать полную окружность. Поэтому дугообразные движения в этом случае могут передавать не сему 'расстояние', а круговую траекторию (вместе со всем стандартным набором значений последней). Вопрос требует дальнейшего исследования на более обширном материале, в частности, можно было бы проследить, какие именно дуги формируются в данном случае — симметричные или динамические. Если в большей степени используются динамические дуги, то истолкование, данное нами в этом разделе, оказывается более вероятным (см. подробнее в соответствующих главах).

8.5. Этимон 'здесь'

8.5.1. ЛЕКСИЧЕСКОЕ СОПРОВОЖДЕНИЕ ЭТИМОНА 'ЗДЕСЬ'

В разделах 8.2—8.3 настоящей работы мы рассмотрели симметричные этимоны 'верх'/'низ' и 'выше'/'ниже', в которых направление жестикуляционного движения снизу вверх имело соответствие в симметричном движении сверху вниз, имеющем противоположные по знаку этимоны. Напротив, этимон 'расстояние', рассмотренный в разд. 8.4, является несимметричным: символика расстояния предполагает только движение по выгнутой дуге или направление снизу вверх¹⁰.

¹⁰ Надо отметить, что довольно редко, но в русской жестикуляции встречается движение по вогнутой дуге. Но обычно движение по вогнутой дуге, если оно не является чисто иконическим, например, не изображает какую-то емкость, семантически распадается на два движения — сверху вниз, а затем снизу вверх, для каждого из которых в контексте присутствует свое собственное обоснование. Например, во фразе *и оно немедленно **воскреснет*** (П. Арсенов и др. Король-олень, 1969) на глаголе происходит движение по вогнутой дуге и при этом начальное движение сверху вниз относится к наречию *немедленно* (об этом см. ниже в § 8.5.4.1), а движение снизу вверх соответствует значению приставки *воз-* в составе глагола *воскреснуть*. Или во фразе *и оба трах-тарарах! **взрываются*** (Н. Кошеверова, М. Вольпин. Каин XVIII, 1967) на глаголе также имеем вогнутую дугу, которая распадается на движение сверху вниз, характерное для глагола уничтожения (*взрываться*), и на движение снизу вверх, которое опять же сопровождает приставку *воз-* в этом же глаголе.

Этимон, который будет рассмотрен в этом разделе, также является асимметричным — он предполагает только движение сверху вниз и не имеет антонима *снизу вверх*.

Движение руки сверху вниз или кивок сверху вниз (среди прочих значений) может направлять внимание слушающего под ноги говорящему. Место, на котором находится говорящий в момент речи, имеет значение ‘здесь’. Именно это значение является базовым значением данного этимона. Оно может быть описано формулой

$$\{1\} L_P = L_U,$$

где L_P — место, в котором происходит некоторое событие P , а L_U — место, где происходит данное высказывание U , т. е. место совершения некоторого события совпадает с местом, где находится говорящий, фиксирующий данное событие:

8.5_1

здесь его $\blacktriangleleft\blacktriangledown$ {не поняли}

Г. Натансон, А. Володин. Старшая сестра, 1966

В примере 8.5_1 место события P (*его не поняли*) совпадает с местом, где в момент произнесения реплики находится говорящая, на что и указывает кивок сверху вниз.

8.5_2

А как вы **сюда** $LH, OL\blacktriangledown$ {вошли?}

А. Сурикова и др. Ищите женщину, 1983

В примере 8.5_2 место события P (*войти*) также совпадает с местом, где находится говорящий и где происходит акт речи, на что указывает движение руки сверху вниз по направлению к пяточку, на котором располагается говорящий.

На лексическом уровне данный этимон сопровождается лексемами *здесь, тут, сюда, отсюда*. Очевидно, эти лексемы могут отсутствовать во фразе, но подразумеваться:

8.5_3

он $LH, OL\blacktriangleleft\blacktriangledown$ {заехал из Вены} и сразу укатил во Франкфурт¹¹

П. Лунгин и др. Дело о мертвых душах, 2005

В примере 8.5_3 подразумевается ‘заехал к нам, сюда’, т. е. опять же, место события P *заехал* совпадает с местом речи.

¹¹ В этом примере жестикуляционный компонент ‘движение вниз’ входит в состав дугообразного движения. О том, что выгнутая дуга одновременно с передачей идеи перемещения на некоторое расстояние актуализирует также идею движения вниз, мы уже писали выше, в § 7.4.3.

Важно иметь в виду, что в речи, как в устной, так и в письменной, говорящий очень часто меняет свою точку зрения, отождествляя себя либо со слушающим, либо с персонажами своей речи. В случае если имеет место такое переключение точки зрения, формула $L_P=L_U$ может апеллировать не к месту расположения говорящего в момент речи, а к месту расположения того персонажа, с точкой зрения и местоположением которого говорящий отождествил себя в данный момент:

8.5_4

Значит, так. Скажет, вы **тут** $L_N, OL \blacktriangledown$ {постойте}, а я в милицию сбегаю.

В. Крючков, Э. Акопов. Сдается квартира с ребенком, 1978

В примере 8.5_4 говорящий отождествляет себя с персонажем рассказа: цитируя воображаемую речь персонажа, говорящий жестикулирует так, как будто он и есть этот персонаж, произносящий данную реплику.

8.5.2. МЕТАФОРИЧЕСКИЙ ПЕРЕНОС 'ЗДЕСЬ' → 'СЕЙЧАС'

Как мы уже упоминали выше, временные компоненты значения в языке и жестикуляции могут передаваться только посредством апелляции к пространственным категориям. Поэтому вполне естественно, что формула {1} является основой для метафорического переноса 'пространство' → 'время' (ср. § 8.4.2.1, о метафорическом переносе 'расстояние' → 'длительность'):

$$\{1\} L_P=L_U \rightarrow \{2\} T_P=T_U,$$

где T_P — время некоторого события P , T_U — время речи, а формула передает идею одновременности события P и события речи U .

Таким образом, способ передачи этимона 'здесь' используется и для передачи значения 'сейчас' (лексически — *сейчас, теперь, сегодня* и прочие).

8.5_5

Настасья Филипповна $2N, OL \blacktriangledown \blacktriangleleft$ {подарила **сегодня**} Гавриле Ардалионовичу свой портрет.

В. Бортко, Ф. М. Достоевский. Идиот, 2003

Временное значение 'сейчас', которое выражено жестикуляционным движением сверху вниз, является компонентом настоящего актуально-длительного времени. Именно поэтому это временное значение жестикуляционно выражается движением рук/руки сверху вниз или кивком головы сверху вниз (см. табл. 6_3 на с. 223):

8.5_6

эти вещи RH▼{я **щас** везу} начальнику районного отделения милиции¹²

В. Назаров, Б. Можаяев. Хозяин тайги, 1968

Это же направление, сверху вниз, используется и в тех случаях, когда временное значение включает в себя компонент ‘актуально-длительное время’, например, в случае прошедшего перфектного времени: некоторое действие было совершено в прошлом, но его результаты всё еще актуальны в момент произнесения реплики (8.5_7). Аналогичным образом, в случае уверенного будущего времени, описывающего событие, которое непременно наступит непосредственно после произнесения данного высказывания (8.5_8), используется этот же тип движения.

8.5_7

А! Вы ▲▼УП▼{заблудились}?

Н. Бирман, С. Лунгин. Трое в лодке, не считая собаки, 1979

8.5_8

УП▼{сейчас} подхват{выбежит} моя помощница Ирина

А. Стриженов, А. Курейчик. Любовь-морковь, 2007

8.5.3. МЕТАФОРИЧЕСКИЕ ПЕРЕНОСЫ НА БАЗЕ ЭТИМОНА ‘ЗДЕСЬ’

8.5.3.1. Метафорический перенос ‘здесь’ → ‘контакт’

Вернемся еще раз к формуле $\{1\} L_P = L_U$. Естественным семантическим сдвигом является замена в этой формуле события высказывания U на любое другое событие Q. В этом случае формула принимает вид

$$\{3\} L_P = L_Q$$

и может быть прочитана двояко.

Первое прочтение — в одном и том же месте пересекаются два разных события, P и Q. Такое прочтение формулы передает идею контакта в одной и той же точке двух или более объектов.

¹² В этом примере движение вниз, связанное с компонентом *щас*, следует непосредственно после жестикуляционного скандирования (см. § 14.2.3.2) на синтагме *эти вещи*, поэтому при одной из интерпретаций может рассматриваться просто как продолжение жестикуляционного скандирования, а не как отдельный жест со значением ‘сейчас’. Мы, однако, придерживаемся иного понимания, предложенного в тексте, поскольку при жестикуляционном скандировании движение руки вниз должно было бы быть привязанным к эмфатически выделенной словоформе *везу*, но реально оно привязано к не выделенной интонационно лексеме *щас*.

Лексически идея контакта может быть передана глаголами с основами *встретить/встречать, встрянуть между кем-л., застать/заставать, -знакомить, -клеить, -лепить/-леплять, найти/находить, объединить/объединять, попасть/попадать, присобачить, собрать/собирать, совпасть/совпадать, угодить во что-л., -цепить/-цеплять*¹³ (статистические данные по некоторым из этих глаголов можно найти в Главе 7). Несколько примеров.

8.5_9

Ну и много потом подобного 2Н,ОЛ▼{встретил} Генрих Пятый.

Наталья Басовская. Столетняя война. Проект Academia (ГТРК Культура), 2010

8.5_10

Базовые автодейксисы — это автодейксисы, которые RH,УП▼{совпадают с основными автодейксисами} классическими

Е. А. Гришина. Доклад на конференции «Диалог 2012»

8.5_11

▲▼{Нашелся} Кешка.

В. Меньшов и др. Ширли-мырли, 1995

8.5_12

ЛН,УП⚡◀▼{Попадаю} оленю в лоб.

М. Захаров, Г. Горин. Тот самый Мюнхгаузен, 1979

Выше мы неоднократно приводили список приставок, ориентированных вниз: *в-, до-, на-, о-*. Можно обратить внимание на то, что все эти приставки предполагают движение некоторого объекта А вплоть до соприкосновения (т. е. до совпадения, хотя бы частичного, в одной точке) с некоторым другим объектом В (*войти, прийти, накрыть, одеть*). Таким образом, можно усматривать в значении этих приставок ту же идею контакта, т. е. воплощение формулы {3}. Если это так, то русские приставки, ориентированные вниз (кроме приставки *низ-*), передают не этимоны 'низ' или 'ниже', как можно было бы ожидать, а идею 'контакт', 'совпадение двух или более разных объектов в одной точке', которая восходит к базовому жестикуляционному этимону 'здесь'.

8.5.3.2. Метафорический перенос 'здесь' → 'тождество'

Второе прочтение формулы {3} $L_P = L_Q$ таково: если два события/объекта занимают одно и то же место, то они должны трактоваться как тождественные, как одно и то же событие, т. е. из формулы $L_P = L_Q$ следует, что $P = Q$.

¹³ Перечислены глаголы, зафиксированные в нашей базе. Естественно, это не исчерпывающий список.

Этот метафорический перенос порождает целый класс лексических и синтаксических явлений в русской устной речи, которые связаны с идеей тождества и которые, соответственно, регулярно сопровождаются жестикуляционным движением сверху вниз. Ниже мы перечислим самые важные из них.

Лексические явления

Естественно, раз мы говорим о тождестве, то первыми кандидатами на проверку должны быть лексемы *тоже* и *также*. И действительно, эти лексемы регулярно сопровождаются жестикуляционным движением сверху вниз.

8.5_13

мы ЛН,УП $\blacktriangleright \cap$ {тоже} будем их подхват{проверять} на частоту

Д. О. Добровольский. Ответы на вопросы после доклада на конференции «Диалог 2012»

8.5_14

Я \blacktriangleleft {также} буду с ним делать все что захочу.

А. Стриженов, А. Курейчик. Любовь-морковь, 2007

Очевидно, что этим же типом жестикуляции должны сопровождаться сочетания местоимений с отождествительным *же* (*он же, туда же, тот же* и проч.). И действительно, именно это и наблюдается на практике (примеры не приводим, они многочисленны).

Глаголы, включающие в свою семантику компонент 'тот же', также сопровождаются движением сверху вниз. Так, глаголы *вернуть/возвратить/возвращать*, а также *остаться/оставаться*, которые включают в себя семантический компонент 'то же самое место', часто сопровождаются вертикальной жестикуляцией, направленной вниз.

8.5_15

Машину ты RH,ОЛ $\blacklozenge \blacktriangledown$ {возвращаешь}. <...> Ну то есть ты RH,ОЛ $\blacklozenge \blacktriangledown$ {возвращаешь похищенное}.

Э. Рязанов, Э. Брагинский. Старики-разбойники, 1971

8.5_16

— Вас все равно здесь одних не оставят, в этой громадине. <...> — ЛН,ОЛ \blacktriangledown {оставят}, Женечка, оставят.

А. Панкратов, А. Усов. Счастливая, Женька!, 1984

Идея тождества передается также лексемами, с помощью которых объекту присваивается некоторое имя: глаголы *называть/назвать/звать*, а также глаголы *назначить (время, что/кого чем/кем), считать (что/кого чем/кем)*:

8.5_17

Значит, РН,УП▼{невесту зовут} Нина?

Л. Гайдай и др. Кавказская пленница, 1966

8.5_18

Уже РН№▼многократно{день был назначен, когда мы должны пойти в ЗАГС расписаться}...

Н. Михалков, В. Мережко. Родня, 1981

Примечание. Надо заметить, что *да* согласия, которым говорящий фиксирует согласованность чьего-либо высказывания и объективного положения вещей, также содержит идею тождества (см. об ассертивном и остальных типах русского *да* [Гришина 2011в]). Поэтому движение сверху вниз (кивок согласия) на ассертивном *да* может гипотетически рассматриваться как воплощение этого же метафорического переноса.

Синтаксические явления

При метафорическом переносе 'здесь' → 'тождество' мы имеем дело с событием отождествления двух сущностей, Р и Q, которое жестикуляционно кодируется с помощью движения сверху вниз рук/руки/головы. Это отражается в ряде синтаксических конструкций, прежде всего, в **сравнительных конструкциях**, в которых некоторое явление Р приравнивается, по тому или иному параметру, к явлению Q.

8.5_19

Грабил ▲▼{старик}, 2Н,ОЛ▼▲▼{похожий} на вас.

Э. Рязанов, Э. Брагинский. Старики-разбойники, 1971

8.5_20

Вы ▲▼{шутите}, как *ГВ▲▼{сумасшедший}.

В. Басов, Ю. Бондарев. Тишина, 1863

8.5_21

Загорела, хорошо ест, бегает, ▲▼{как мальчик}.

Э. Гарин и др. Обыкновенное чудо, 1964

Далее, аналогичные жестикуляционные явления встречаются в конструкциях структуры *Х есть Y* (и синонимичных), т. е. в конструкциях с **именным сказуемым** (и синонимичных).

8.5_22

Моя цель — ▲▼{воспитывать} ребят.

Где-то там в Омутнинске. Д/ф из цикла «Письма из провинции» (ТК «Культура»), 2008

8.5_23

который утверждает, что он $\text{ЛН,ОЛ} \nabla \{\text{сын}\}$ Львова.

Е. Ташков и др. Адъютант его превосходительства, 1969

8.5_24

Всё $\blacktriangledown \{\text{знать}\}$ входит в мои $\blacktriangledown \{\text{скромные обязанности}\}$.

В. Меньшов, М. Мареева. Зависть богов, 2000

8.5_25

Я принимаю $\blacktriangledown \{\text{всё, что ты}\}$ сказал, Евгений Палыч, $\blacktriangledown \{\text{за шутку}\}$.

В. Бортко, Ф.М. Достоевский. Идиот, 2003

8.5_26

$\text{РН,УП} \blacktriangleleft \nabla \{\text{Телефонистка становится}\} \blacktriangledown \{\text{посмешищем}\} \dots$

А. Сурикова и др. Ищите женщину, 1983

Это же движение сверху вниз практически регулярно используется в **это-идентификациях**:

8.5_27

$\text{РН,ОЛ} \nabla \{\text{Это, значит, первый факт}\}^{14}$.

М. Жаров и др. Анискин и Фантомас, 1974

8.5_28

$\text{РН,УП,2Н,УП} \nabla \{\text{Это следование основополагающим демократическим принципам нашего}\} \text{общества} \dots$

Д. Астрахан и др. Леди на день, 2002

Из двенадцати примеров *это*-идентификаций, имеющих в нашей базе данных, которые можно считать объектно-свободными, девять примеров сопровождаются движением сверху вниз.

Напротив, для **вот-идентификаций** характерно движение снизу вверх (из имеющих в базе данных двенадцати примеров *вот*-идентификаций, в которых вертикальное направление можно считать объектно-свободным, не обнаружилось ни одного, направленного сверху вниз):

8.5_29

$\text{РН,ОЛ} \blacktriangleright \{\text{Вот, пожалуйста, пример.}\}$ По инициативе бывшего мелиоратора...

Ю. Мамин, В. Вардунас. Фонтан, 1988

Напомним, что в § 2.5.4 мы описали различие между частицами *вон*, *вот*, с одной стороны, и местоимениями *это*, *этот* — с другой, как различие между

¹⁴ В этом и следующем примере мы имеем дело с жестикуляционным скандированием, см. подробнее § 14.2.3.2.

первичным введением в зону внимания слушающего (активацией) некоторого объекта, уже имеющегося в зоне внимания говорящего (*вот, вон*), и отнесением некоторого уже активированного ранее объекта Р к классу Q, т. е. **отождествлением** Р и Q (*это, тот*). Как следствие, только для *это*-идентификаций характерна идея тождества, что и отражается на ориентации жестикуляционного сопровождения этих идентификаций сверху вниз¹⁵.

И наконец, одно из важнейших синтаксических значений движения сверху вниз, основанного на идее тождества, это сложноподчиненные **предложения с соотносительным *тот***:

8.5_30

▲▼{тому}, кто ▲▼{переправил} меня, я доверяю всецело.

Т. Лизнова, Ю. Семенов. Семнадцать мгновений весны, 1973

8.5_31

как вы отнесетесь RНрука ▼▲{к тому}, чтобы приобрести у меня яичный порошок...

Л. Квинихидзе, Н. Фомина. 31 июня, 1978

Соотносительное *тот* в главном предложении вводит обобщенное имя некоторого объекта, а придаточное предложение расшифровывает конкретное содержание этого обобщенного объекта. Тем самым, мы имеем здесь операцию отождествления объекта *тот* с его реальным наполнением. И именно эта операция отождествления кодируется движением сверху вниз: из 32 примеров сложноподчиненных предложений с соотносительным *тот* в нашей базе данных в 26-ти *тот* сопровождается движением руки или головы сверху вниз.

Определенность как отождествление

Рассмотрим следующую ситуацию. Имеется некоторое множество {Р} объектов Р, каждый из которых потенциально может обладать свойством Q. Говорящий, выбирая из этого множества объектов данный конкретный объект Р_Н, присваивает данное свойство Q именно этому объекту — противопоставляя его тем самым остальным членам множества {Р}. Таким образом, выбирая определенный объект Р_Н из множества однородных объектов {Р}, говорящий совершает два действия: 1) вычленяет объект из множества, индивидуализируя его и определяя, 2) присваивает некоторое свойство Q этому объекту Р_Н,

¹⁵ Предпочтение направления снизу вверх при *вот*-идентификациях связано, очевидно, с идеей демонстрации активируемого объекта слушающему, а следовательно, с этимолом 'выше', см. разд. 8.4.

т. е. проводит операцию отождествления по типу *это*-идентификаций: P_N — это Q -объект.

В § 2.4.1 мы писали о том, что определенность объекта передается в русской ручной дейктической жестикуляции посредством указания пальцем (а неопределенность, соответственно, тяготеет к указанию открытой ладонью). Если изложенное выше верно, то мы можем ожидать, что конструкции, содержащие акт конкретной референтной привязки некоторого объекта, должны также преимущественно сопровождаться не только указанием пальцем, но и движением сверху вниз.

В качестве примера конструкций, содержащих акт индивидуализации объекта, можно взять конструкции с наречием *именно*.

8.5_32

Господин начальник, вы абсолютно уверены, что там находится та дама, $LH, UP \blacktriangleright \nabla$ {именно та дама,} которую я разыскиваю?

М. Козаков, А. Хмелик. Безымянная звезда, 1978

8.5_33

$RH, UP \blacktriangledown$ {Именно в нем} заключено ваше счастье.

Л. Квинихидзе, Н. Фомина. 31 июня, 1978

Из 29 примеров с наречием *именно* в нашей базе данных примерно две трети (18 примеров) сопровождаются движением руки сверху вниз.

Интересно, что ситуация выбора из множества, которая сопутствует акту индивидуализации объекта, сама по себе провоцирует вертикальное жестикуляционное движение сверху вниз. Так, глагол *выбрать/выбирать*, судя по нашим данным, достаточно регулярно сопровождается движением сверху вниз, при том что приставка *вы-* не имеет никаких топологических предпочтений, а корень этого глагола тяготеет к автоуказанию на говорящего, что символизирует эгоцентрический семантический компонент ‘себя, self’ в составе этих глаголов, и не демонстрирует никакого тяготения к движению сверху вниз:

8.5_34

потому что Танечка выбрала $RH, UP \blacktriangledown$ {тебя своим принцем}.

П. Лунгин, А. Галин. Свадьба, 2000

В примере 8.5_35 глагол *выбрать* сочетается с наречием *именно*:

8.5_35

а мы хорошо с вами сделали, что $RH, UP \blacktriangledown$ {выбрали} $RH, UP \blacktriangledown$, движение большей амплитуды {именно} подхват {эту} арию?

А. Ивановский и др. Антон Иванович сердится, 1941

Отметим также, что индивидуализация объекта в составе множества может выражаться интонационно, без использования каких-либо специальных лексем типа *именно*, но с поддержкой *это*-идентификации:

8.5_36

RH,УП▼многократно{Это он меня на расстрел вез!}

Э. Рязанов, Г. Горин. О бедном гусаре замолвите слово, 1980

8.5_37

Это RH,УПна собеседника{вы} УП▼▲{вы} довели меня до припадка!

В. Бортко, Ф. Достоевский. Идиот, 2003

8.5.4. МЕТАФОРИЧЕСКИЙ ПЕРЕНОС 'СЕЙЧАС' → 'ОДНОВРЕМЕННО'

Точно так же, как в формуле {1} $L_P = L_U$ в результате метафорического расширения U (событие высказывания) заменяется любым другим событием Q, в формуле {2} $T_P = T_U$ событие высказывание также может быть заменено любым другим событием, что дает нам формулу

$$\{4\} T_P = T_Q,$$

которая описывает идею одновременности двух или более событий.

Таким образом, этот метафорический перенос порождает сопровождение высказываний, в которых зафиксирована одновременность некоторых событий, жестикуляционным движением сверху вниз.

8.5.4.1. Лексическое выражение идеи 'одновременность'

И действительно, если мы обратим внимание, как с жестикуляционной точки зрения устроены высказывания с лексемами *сразу*, *тотчас*, *немедленно*, *резко* (в значении 'концентрированно, одновременно'), *вовремя* (т. е. 'в тот самый момент, когда и следовало'), *как раз* (в значении 'в тот самый момент, когда происходило какое-то другое событие'), *тут же* (во временном значении), *сейчас же*, *сию минуту*, *моментально*, то мы заметим, что в подавляющем большинстве случаев эти лексемы сопровождаются движением сверху вниз. В нашей базе данных — 31 контекст такого плана, и при этом в 25 случаях мы видим движение сверху вниз, а в 6-ти случаях — движение по дуге (вогнутой или выгнутой), которая содержит компонент сверху вниз. И при этом не зафиксировано ни одного контекста, в котором бы наблюдалось движение снизу вверх. Несколько примеров.

8.5_38

Он ОЛ▼{тут же и взорвется.}

Н. Кошеверова, М. Вольпин. Каин XVIII, 1977

8.5_39

Во-первых, ЛН,ОЛ▼{сразу же}, когда говорим об этом времени...

Николай Борисов. Возвышение Москвы в 14-15 веках. Проект Academia (ГТРК Культура), 2010

8.5_40

любое появление грязи... ЛН,ОЛ▼{немедленно} блокировало вот самосборку такой цепи.

Асимметрия и возникновение жизни. Программа "Гордон" (НТВ), 2003

8.5.4.2. Синтаксическое выражение идеи 'одновременность'

Очевидно, что идея 'одновременность' воплощается не только в лексике, но и в синтаксических конструкциях. Если проанализировать сложноподчиненные предложения с **временным придаточным**, имеющиеся в нашей базе данных, то можно заметить, что они достаточно регулярно сопровождаются жестикуляционными движениями сверху вниз.

8.5_41

Да ведь это РНрука▼{как мать} председателем колхоза выбрали, не дом, а проходной двор стал.

Т. Лукашевич и др. Свадьба с приданым, 1953

8.5_42

а теперь, когда остается только 2Н,ОЛ↗▼{взять} клад, он 2Н,ОЛ↗▼{забирает} у тебя и ножны и кортик

Н. Калинин, А. Рыбаков. Кортик, 1973

8.5_43

а когда РН,ОЛ►▼{возвращался}¹⁶, РН,ОЛ▼{находил} его на старом месте

А. Сурикова и др. Ищите женщину, 1983

8.5_44

Начнет ▲▼{светать}, ▲▼{уходите}.

С. Тимошенко. Небесный тихоход, 1945

Известно, что сложноподчиненные предложения с **условным придаточным** тесно связаны и исторически, и семантически со сложноподчиненными

¹⁶ Движение ладони вниз здесь фиксируется после сложной траектории *динамическая окружность*, которая сопровождает сему 'повтор' в глаголе *возвращаться*, см. § 9.8.3.

предложениями с временным придаточным: два события, относящиеся к одному и тому же моменту времени, легко трансформируются семантически в два события, связанные причинно-следственными отношениями. Соответственно, нет ничего удивительного в том, что в предложениях с придаточным условным используется этот же тип жестикуляции:

8.5_45

РН,УП▼{стоило} судье произнести подхват, скандирование{два слова}, ...и
РН,УП▼{звание} чемпиона подхват{перешло бы} к Никите Крутикову

А. Фролов, А. Филимонов. Первая перчатка, 1946

8.5_46

прямо 2Н,ОЛизнутри наружу↗▼{пойдешь}, на дикую поляну ЛН,ОЛ↗▼{попадешь}

А. Роу. Варвара-краса, длинная коса, 1969

8.5_47

если вы ▲▼{не переменили} намерения жить у нас, то я вас ▲▼{доведу}

В. Бортко, Ф. М. Достоевский. Идиот, 2003

8.6. Заключение

Итак, мы видим, что движения руки/рук/головы по вертикали имеют очень большой лингвистический потенциал и выражает чрезвычайно разнообразный набор значений. В заключение хотелось бы отметить еще один момент, на который в этой главе мы не обращали достаточного внимания, а именно, с помощью какого органа осуществляется вертикально ориентированная жестикуляция. По умолчанию нами было принято, что движения сверху вниз с помощью руки/рук и с помощью головы (кивок сверху вниз) являются в принципе синонимичными и способными выражать один и тот же набор значений¹⁷.

Однако, если мы обратимся к нашей базе данных и проанализируем, какой орган жестикуляции характерен для каждого из трех этимонов ('низ', 'ниже', 'здесь'), то мы заметим существенную асимметрию распределений.

Действительно, этимон 'низ' имеет отношение к объектам, которые расположены внизу. В частности, это отражено в том, что жестикуляция, восходящая к этому этиму, сопровождается в основном лексемами, которые описывают

¹⁷ Движение снизу вверх в этом контексте мы не рассматриваем, поскольку для русской **головной** жестикуляции этот тип движения в высшей степени не характерен: движения головой вверх, действительно, иногда встречаются, но слишком редко для того, чтобы можно было делать какие-то выводы. Именно поэтому в дальнейших рассуждениях нами не учитывается жестикуляция, основанная на этимоне 'расстояние', поскольку для нее характерно только движение снизу вверх.

движение к объекту, расположенному внизу, или синтаксические конструкции, основанные на исчислении объектов (последовательности, перечисления), расположенных на оси времени.

Если же мы обратимся к этимону 'здесь', то увидим, что он имеет отношение уже не к объектам, а к отношениям объектов — тождества, контакта, одновременности, включая и широкий спектр синтаксических конструкций.

Табл. 8_5 демонстрирует, как в нашей базе данных жестикуляция головой и рукой/руками распределена между основными этимонами, которые предполагают движение сверху вниз.

Таблица 8_5

Этимон	Орган	Голова	Рука/руки
'низ'		<u>49</u>	183
'ниже'		199	475
'здесь'		240	<u>406</u>
$\chi^2=22,38, p=1,38-05$; распределения достоверны, параметры связаны			

Как видим, для этимона 'ниже' данный параметр несуществен, а данные по этимонам 'низ' (объектный этимон) и 'здесь' (этимон отношений) распределены крестообразно: для этимона 'низ' характерна ручная жестикуляция, а для этимона 'здесь' — головная.

Представляется, что такое распределение связано с разным уровнем абстрактности: отношения (этимон 'здесь') — более абстрактная сущность, чем объекты (этимон 'низ'). Согласно данным, приведенным в Главе 4, головные движения, в частности указания, в целом должны рассматриваться как более абстрактные, чем ручные. Например, именно система головных указаний предназначена для того, чтобы выразить такие противопоставления, как абстрактность объекта (его отсутствие в поле зрения и невозможность прикоснуться к нему) vs. конкретность объекта (присутствие в поле зрения говорящего и возможность прикоснуться). Для ручных указаний этот параметр оказывается практически незначимым. Кроме того, в противопоставлении когнитивных (объектно-свободных) и объектно-связанных жестов, т. е. в противопоставлении жестов, относящихся к чисто мыслительным объектам, не имеющим пространственной привязки, и объектам, точное расположение которых известно, жесты головы предпочтительно используются в отношении первых (когнитивных) объектов, в то время как ручные жесты отчетливо тяготеют ко вторым. На этом фоне неудивительно, что именно движение головы сверху вниз в большей степени используется в жестикуляции для передачи разнооб-

разных отношений, в то время как ручная жестикуляция тяготеет к сопровождению объектных этимонов и метафорических переносов.

В качестве общего итога суммируем данные глав 6—8 по лингвистическому потенциалу топологических характеристик русских жестов в табл. 8_6. Эту же сводную информацию в «перевернутом» виде — от жестикуляционной характеристики к лингвистической — разумно дать в отдельной табл. 8_6а.

Таблица 8_6

Группа	Конкретное языковое явление	Набор жестикуляционных признаков	Нехарактерные признаки
Грамматика	Будущее время	✎, ▼, ➡✎	✎, ►
	Настоящее актуально-длительное	▼	✎, ◀, ►
	Настоящее историческое	✎, ➡✎, правая рука	
	Настоящее узואльное	✎	
	Прошедшее узואльное	✎, ◀, ✎, левая рука	
	Прошедшее перфектное	▼, ✎, левая рука	
Типы иллокуций	Императив	▼, ✎, ✎ левая рука	✎, ◀, ►, ►
	Вопрос	►, ▲, ◊, ✎, правая рука	▼
	Высказывания со снятой утвердительностью	►, ✎, правая рука	◀, ▼
	Утверждение	◀, ✎, левая рука	▼
	Восклицание	▲	
Приставки	в-	▼, ✎, УП	◀, ▲, ✎, ♂БК
	воз-	▲, ✎, *ГВ	▼, ✎
	вы-	✎	
	до-	▼, ✎, УП, ◡	▼, ▲, ✎, ОЛ, ♂БК, ○ПГ
	за-	Я↑, ➡✎, ○ПГ	
	на-	▼, ✎, кулак, ◡	✎, УП, ○ПГ
	о-	▼, ✎, ◡	◀, ▲, ✎, ✎, ♂БК, ↗Подб
	от-	◀, ✎, ✎ ♂БК	✎, ➡✎, ◡
	пере- (пре-)	◀►, ◊, ♂БК	▼, ▲, кулак, ◡
	по-	✎, ✎, ОЛ, ♂БК, ↗Подб	✎, УП, кулак, ◡
	под-	▲, ✎, ↗Подб	▼, ✎
	при-	✎, Я↑, ➡✎	▼
	про-	▲, ✎, ↗Подб	✎, УП
	раз-	изнутри наружу, ♂БК	Я↑
	с-	◀, Я↑, ✎, ✎, кулак, ♂БК	✎, ➡✎
	со-	◀, снаружи в центр, ➡✎	
	у-	◀, ✎, ✎, ♂БК, ○ПГ	▲, Я↑, ✎, ➡✎, *ГВ, ◡

Группа	Конкретное языковое явление	Набор жестикуляционных признаков	Нехарактерные признаки
Лексические группы и семантические компоненты	Глаголы восприятия	◀, Я↑	▶
	Глаголы деградации	▼	
	Глаголы роста	▲	
	Глаголы ущерба, подавления, отрицательной оценки	◀, ▼, кулак	▶, ∩, ▲, УП
	Ментальные глаголы	▶, Я↑	◀
	Переходные глаголы деятельности	▶	◀
	‘бог’	▲	
	‘большое количество’	∩, ▲	
	‘важно’	▲, УП	
	‘движение вниз’	▼	▲
	‘длительность’	∩, ▲	
	‘здесь’	▼	
	‘земля’	▼	
	‘исчезнуть’, ‘прятать’	▼	
	‘контакт’	▼	
	‘небо’	▲	
	‘неопределенность’	∩, ▲	
	‘одновременно’	▼	
	‘определенность’	▼	
	‘появление в зоне видимости’, ‘показывать’	▲	
	‘сейчас’	▼	
	‘тождество’	▼	
	‘траектория, расстояние’	∩, ▲, УП	▼, снаружи в центр, изнутри наружу, кулак
	‘удержание объекта руками’	изнутри наружу, снаружи в центр, кулак	дуга, УП
	‘хорошо’	▲	
Синтаксис	вот-идентификации	▲	
	Конструкции с именным сказуемым	▼	
	Перечисление	▼	
	Последовательности сначала X, потом Y	▼	
	Противопоставление	▼	

Группа	Конкретное языковое явление	Набор жестикуляционных признаков	Нехарактерные признаки
Синтаксис	Сложноподчиненные предложения с временным придаточным	▼	
	Сложноподчиненные предложения с соотносительным <i>тот</i>	▼	
	Сложноподчиненные предложения с условным придаточным	▼	
	Сравнения	▼	
	<i>это</i> -идентификации	▼	

Таблица 8_6а

Топологическая характеристика	Грамматика	Тип иллокуции	Приставки	Лексика и семантика	Синтаксис
движение головы «боковой кивок»			от-, пере-, по-, раз-, с-, со-, у-		
движение головы «голова вперед»			воз-		
движение головы «кивок»			до-, на-, о-		именное сказуемое, перечисление, последовательности, противопоставление, временные и условные придаточные, соотносительное <i>топ</i> , сравнения, <i>это</i> -идентификации
движение головы «поворот головы			за-, у-		
движение головы «указание подбородком»			по-, под-, про-		
конфигурация <i>кулак</i>			на-, с-	глаголы нанесения ущерба, 'объект'	
конфигурация ОЛ			по-		
конфигурация УП			в-	'важно', 'траектория, расстояние'	

Топологическая характеристика	Грамматика	Тип иллокуции	Приставки	Лексика и семантика	Синтаксис
направление вверх		вопрос, восклицание	воз-, под-, про-	глаголы роста, 'бог', 'большое количество', 'важно', 'длительность', 'небо', 'неопределенность', 'появление', 'показывать', 'траектория, расстояние', 'хорошо'	воп-идентификация
направление вниз	будущее время, настоящее актуально-длительное, прошедшее перфектное	императив	в-, до-, на-, о-	глаголы детрадации, глаголы нанесения ущерба, 'движение вниз', 'здесь', 'земля', 'исчезнуть', 'прятать', 'контакт', 'одновременно', 'определенность', 'сейчас', 'тождество'	именное сказуемое, перечисление, последовательности, противопоставление, временные и условные придаточные, соотносительное <i>тот</i> , сравнения, <i>это</i> -идентификации
направление вперед	будущее время, настоящее историческое		по-		
направление за спину	настоящее узואльное, прошедшее узואльное		при-		
направление на себя			за-, при-, с-	глаголы восприятия, ментальные глаголы	
направление налево	прошедшее узואльное	утверждения	от-, пере-, с-, у-	глаголы восприятия, глаголы нанесения ущерба	
направление направо		вопрос, высказывания со снятой утвердительностью	пере-	ментальные глаголы, глаголы деятельности	

Топологическая характеристика	Грамматика	Тип иллокуции	Приставки	Лексика и семантика	Синтаксис
схема «комфорт»		вопрос, высказывания со снятой утвердительностью, утверждения	в-, воз-, до-, на-, о-, по-, под-, про-		
схема «пересечение»		императив	от-, с-, у-		
схема «притяжение»	будущее время, настоящее историческое		за-, при-, с-, со-		
схема «радикальное пересечение»	прошедшее узуальное	императив	вы-, от-, с-, у-		
траектория дуга		вопрос	пере-	'большое количество', 'длительность', 'неопределенность', 'траектория, расстояние'	
траектория изнутри наружу			раз-	'объект'	
траектория снаружи в центр			со-	'объект'	

9. Сложные жестикуляционные траектории

Условные обозначения:

↯ — противофаза *лыжи*

↯ — противофаза *весы*

✋ — осцилляция

⌚ — тумблер

✳ — перебирать пальцами

⌚ — метроном

↔ — смена зоны

⊕ — симметричная окружность

⊖ — динамическая окружность

○ — шар

η — циклоида

((— эксцентрические окружности

● — круг

⌚ — свиток

УП — конфигурация *указательный палец*

ОЛ — конфигурация *открытая ладонь*

9.1. Введение

В главах 6—8 нами были проанализированы основные значения, которые в русской жестикуляции определяются структурой жестикуляционного пространства, т. е. тем, в какой зоне — относительно говорящего — осуществляется жест. По умолчанию принималось, что жестикуляционное движение из одной жестикуляционной зоны в другую или внутри одной жестикуляционной зоны является прямолинейным¹. Реальная картина, однако, существенно сложнее: помимо прямолинейных и дугообразных движений, в жестикуляции широко используются круговые и колебательные движения. Данная глава посвящена исследованию семантики кругов и колебаний в русской жестикуляции².

¹ Единственное исключение было сделано для движения по выгнутой дуге, которое имеет самостоятельные референциальные, прагматические и лексические значения.

² Глава написана на материале некинематографической зоны Мультимедийного русского корпуса (МУРКО), объем базы данных — более 1000 жестопотреблений. В базу вошли в основном эпизоды из передачи «Гордон» (НТВ, 2002—2003 гг.), в которых в беседе с журналистом ученые обсуждали самые разные проблемы современной науки. Кроме того, материалом для статьи послужили видеозаписи, сделанные на международной конференции «Диалог».

9.2. Типы колебательных движений

9.2.1. ПРОТИВОФАЗА

Колебанием мы в дальнейшем называем многократное (как минимум, двукратное) движение пальцев, руки или рук относительно оси или плоскости, задаваемой ладонью, частями руки, рукой в целом или телом говорящего. При этом важным свойством колебаний является их ненаправленность на адресата. В случае если колеблющаяся рука направлена на адресата, она выполняет прагматическую функцию, а именно, привлечение внимания адресата к жесту, осуществляемому говорящим (см. об этом подробнее § 14.2.3.2).

Колебания в русской жестикуляции делятся на две группы по параметру асимметрии колебательного движения.

Группа колебательных движений, которую мы в дальнейшем будем условно называть **противофазой**, характеризуется двумя свойствами:

- 1) колебательное движение всегда осуществляется двумя руками,
- 2) руки в ходе осуществления колебательного движения всегда расположены асимметрично и движутся «на встречных курсах», т. е. не удастся подобрать некоторую постоянно функционирующую плоскость или ось симметрии, относительно которой руки были бы расположены симметрично.

Противофаза может осуществляться в сагиттальной (вперед — назад) и в вертикальной плоскости (вверх — вниз). При осуществлении противофазы в сагиттальной плоскости руки говорящего имитируют ходьбу или движение на лыжах (далее условно мы будем называть этот тип противофазы *лыжи*¹⁵, см. рис. 9_1); в вертикальной плоскости руки имитируют колебания чашечек весов или движения рук, держащих лыжные палки (далее мы будем называть этот тип противофазы *весы*¹⁷, рис. 9_2). Ладони при этом могут быть ориентированы любым образом, который возможен физически, и сконфигурированы по-разному (УП, ОЛ, *щепоть*, *кулак*, *угол*, *держащая рука* и проч.), более того, каждая рука может иметь свою конфигурацию: для сложной траектории *противофаза* важна не конфигурация или ориентация ладони, а само колебательное движение.

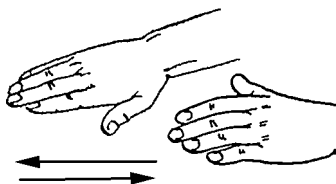
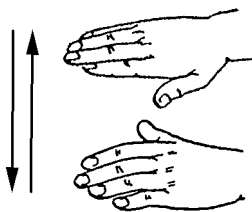


Рис. 9_1. Противофаза, тип *лыжи*¹⁵

Рис. 9_2. Противофаза, тип *весы*

Невозможность подобрать плоскость симметрии для рук, движущихся в режиме противофазы, означает, что руки в этом случае движутся не относительно некоей третьей стабильной плоскости или оси симметрии, а относительно друг друга, т. е. точкой отсчета для правой руки является левая, и наоборот. Именно этим фактом определяется невозможность исполнить противофазу одной рукой, поскольку колебание по определению осуществляется относительно некоторой зоны отсчета, а гипотетическое исполнение противофазы одной рукой лишает такую противофазу колебательного характера ввиду отсутствия позиции, от которой «отсчитывается» колебание. Вернее, если быть абсолютно точным, колебательный характер одной руки остается, но колебание теряет свойства противофазы и перемещается в группу *симметричных* колебаний.

9.2.2. СИММЕТРИЧНЫЕ КОЛЕБАНИЯ

Вторая группа колебательных движений характеризуется следующими свойствами:

- 1) для каждого колебательного движения существует некоторая независимая плоскость или ось симметрии, относительно которой «отсчитывается» колебание;
- 2) колебание может осуществляться как одной рукой (основной режим), так и двумя руками;
- 3) в случае, если симметричное колебание осуществляется двумя руками, руки движутся синхронно, колебания обеих рук производятся в каждый данный момент в одном направлении, т. е. две руки функционируют как одна.

Специально подчеркнем, что симметрия в симметричных колебаниях имеет динамический характер. Это означает, что в каждый данный момент в симметричном колебании колеблющийся орган (рука как целое или отдельная ее часть) находится по одну сторону от плоскости симметрии — вторая зона, по другую сторону плоскости симметрии, остается пустой. Но в следующий момент колеблющийся орган перемещается в противоположную зону относительно плоскости симметрии, отмечая точку, симметричную предыдущей.

Перечислим далее основные разновидности симметричных колебаний.

9.2.2.1. Перебор пальцев

Этот тип колебательных движений характеризуется мелкими множественными поочередными движениями четырех пальцев (кроме большого) относительно **плоскости симметрии, задаваемой ладонью**. При этом сама ладонь может быть ориентирована в пространстве любым образом — вертикально, вниз, вверх, наклонно, наружу, на говорящего (см. рис. 9_3).



Рис. 9_3. Перебирать пальцами✴

Пальцы движутся в свободном режиме, не соблюдая каких-либо специальных правил. Движение может начинаться с мизинца, может с указательного пальца, может быть круговым (т. е. возвращаться по кругу от мизинца, например к указательному и опять к мизинцу) или веерообразным (движение затрагивает по очереди все пальцы, начиная с мизинца или с указательного, и более не возвращается); движение может затрагивать все четыре пальца, а может только два (обычно это указательный и средний пальцы). Представляется, что рисунок движения при переборе пальцами в значительной степени зависит от ориентации руки в пространстве, от индивидуальных особенностей говорящего (степени развития разных мышц ладони), а также от сочетания с другими ручными жестами, исполняемыми говорящим одновременно с перебором пальцев.

9.2.2.2. Осцилляция и метроном

Тип колебания, который мы назвали **осцилляцией**✎, осуществляется пальцами и кистью, движущимися как единое целое относительно руки (т. е. движение производится в запястье). Вертикальная осцилляция производится кистью относительно плоскости, задаваемой рукой, по направлению вверх и вниз (рис. 9_4).

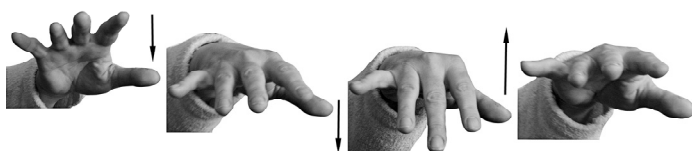


Рис. 9_4. Вертикальная осцилляция✎

Горизонтальная осцилляция производится в плоскости, задаваемой плоскостью руки, влево — вправо по отношению к руке как оси симметрии (рис. 9_5).

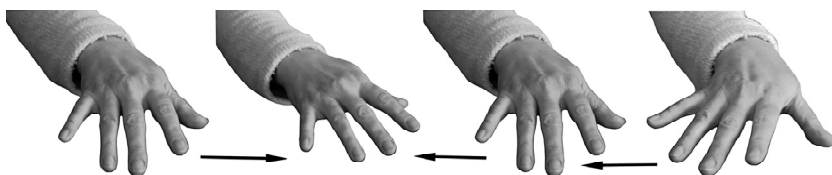


Рис. 9_5. Горизонтальная осцилляция 

Метроном[↗] отличается от горизонтальной осцилляции тем, что горизонтально (рис. 9_6) движется не кисть, а вся рука до локтя (т. е. движение производится в локте) — при этом ось симметрии задается неподвижным предплечьем.

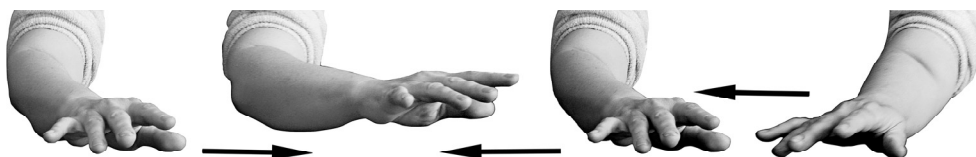


Рис. 9_6. Метроном[↗]

9.2.2.3. Тумблер

Колебание, которое мы назвали **тумблер**[↻], производится, как и осцилляция, кистью вместе с пальцами как единым целым, движение тоже производится в запястье, но в результате этого движения кисть занимает ортогональное положение по отношению к исходному, т. е. в кисти происходит вращение. Осью симметрии при колебании типа тумблер[↻] является исходное, нулевое положение кисти, и при колебательном движении кисть отклоняется от этой исходной позиции ортогонально, перемещаясь последовательно между двумя зонами жестикуляционного пространства, рассеянного на зоны исходным положением кисти (рис. 9_7).

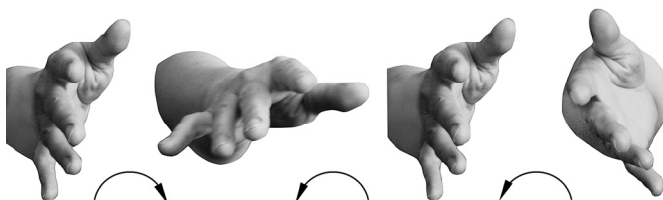


Рис. 9_7. Тумблер[↻]

9.2.2.4. Смена зоны

Заметно реже остальных встречается колебание руки / рук между правой или левой периферией жестикуляционного пространства. В этом случае ось симметрии задается телом говорящего, а рука как целое (движение происходит в плече) колеблется между правой и левой периферией. Этот тип симметричного колебания мы назвали **смена зоны**↔.

Это основные типы симметричных колебаний — есть еще периферийные, встречающиеся довольно редко, в специфических случаях. Мы не будем их здесь описывать — во-первых, потому, что их количество статистически незначимо, а во-вторых, потому, что, как станет ясно из последующего изложения, выбор говорящим того или иного типа симметричного колебания определяется, вероятнее всего, техническими, а не семантическими причинами.

В заключение раздела отметим, что все типы симметричных колебаний, как и противофаза, могут осуществляться любой конфигурацией ладони (ОЛ, расставленные пальцы, ригидная ладонь с пальцами, сведенными вместе, щепотью, кольцом, кулаком, держащей рукой), т. е. для семантики колебания важна не конфигурация ладони, а само по себе колебательное движение, которое имеет самостоятельную семантику, независимую от семантики, передаваемой той или иной конфигурацией ладони.

9.3. Типы контекстов, которые сопровождаются колебательными движениями

9.3.1. СЕМАНТИЧЕСКИЙ КОМПОНЕНТ ‘НЕУВЕРЕННОСТЬ’

В этом разделе мы приведем основные типы контекстов, которые сопровождаются в русской жестикуляции разными колебательными движениями руки. Таких базовых компонентов мы выделили пять — ‘неуверенность’, ‘несущественность’ (раздел 9.3.2), ‘точка отсчета’ (9.3.3), ‘двойственность’ (9.3.4), ‘разнообразие’ (9.3.5).

Компонент ‘неуверенность’ отражает ту или иную форму неуверенности говорящего в своем высказывании. Неуверенность трактуется довольно широко и включает в себя в том числе и желание говорящего в той или иной степени дистанцироваться от содержания его собственного высказывания. Неуверенность и дистанция могут быть выражены разными средствами.

Лексические средства

9.3_1

разрешение лицензионное ↔ {на **возможность** использования}; они имеют 🖐️ {возможности} быстро обновлять; 🖐️ {это **какие-то** слабые возбуждения};

и $\text{И}\{\text{тут вот}\}$ можно **все что угодно** получить; $\text{У}\{\text{всевозможных последовательностей, которые можно мыслить себе}\}$; $\text{У}\{\text{с разной степенью надежности}\}$;

9.3_2

чувство, ощущение в противопоставлении точному знанию: $\text{И}\{\text{воспринимается}\}$ как что-то похожее; это $\text{У}\{\text{звучит тоже так немножко}\}$ разочаровывающее; вот это $\text{И}\{\text{ощущение}\}$ непреодолимого конфликта;

9.3_3

мысленная модель некоторого явления в противопоставлении функционированию этого явления в реальности: $\text{И}\{\text{рассчитали}\}$ этот процесс намагничивания [*т. е. не знали точно, как именно проходит процесс намагничивания, а лишь сделали расчет соответствующей модели*]; $\text{И}\{\text{на рынке гипотез}\}$; $\text{У}\{\text{тоже реконструируется некоторая земледельческая и скотоводческая лексика}\}$; $\text{И}\{\text{достаточно хорошо}\}$ себе **представляем**; $\text{У}\{\text{всё просчитывается}\}$ по **косвенным** данным; не является просто $\text{У}\{\text{фантазией или там}\}$ **ненаучной** вещью; но до $\text{У}\{\text{реконструкции}\}$ в собственном смысле далеко; $\text{У}\{\text{всевозможных последовательностей которые можно мыслить себе}\}$.

Вводные слова и конструкции и предикаты с модальным значением

9.3_4

а до этого, **видимо**, были $\text{И}\{\text{культурно более отсталыми}\}$; 15 миллиардов лет назад $\text{У}\{\text{это было все}\}$ **грубо говоря ну** в одной точке; $\text{У}\{\text{у него есть некая коллективная}\}$ **так сказать** переменная; эти работы $\text{И}\{\text{так сказать}\}$ будущего; это $\text{И}\{\text{ближе всего}\}$ на русский язык перевести **наверно...**; $\text{И}\{\text{причем «информационно»- «био»-, наверное, не означает...}\}$; $\text{У}\{\text{должны реагировать на конструкции}\}$, в которые я включено; а **может быть так сказать** вот $\text{У}\{\text{нелинейные реакции}\}$; $\text{И}\{\text{ну может быть там плюс минус}\}$ 20–30 миллиардов; $\text{У}\{\text{рубежа}\}$ **так сказать** веков 19-го — 20-го; которые нужны $\text{У}\{\text{ну для характеристики каких-то}\}$ **так сказать** явлений; ну $\text{У}\{\text{так сказать с неким}\}$ с некими нюансами; пока $\text{У}\{\text{похоже}\}$, что в афразийском их больше; **может быть там** $\text{И}\{\text{к слову потом}\}$ [*придется*]; они $\text{И}\{\text{должны хронологически ложиться друг на друга}\}$; и $\text{И}\{\text{тут вот}\}$ **можно** все что угодно получить; их $\text{И}\{\text{вероятно бы}\}$ не удивила; $\text{У}\{\text{что это такое}\}$ **так сказать** мы не определяем.

Остраняющие (дистанцирующие) лексемы и конструкции

9.3_5

$\text{У}\{\text{в определенного рода}\}$ подчинении; $\text{И}\{\text{то есть вроде бы как бы}\}$ внутренняя форма совпадает; $\text{У}\{\text{это как бы некая}\}$ точка бифуркации или **что-то такое**; это **более или менее** $\text{У}\{\text{как шас считается по археологии}\}$ девятое

тысячелетие; заимствований в других языках, которые \cup {иногда **как-то**} являются, но...; чтобы $\ast \cup$ {как-то} топологию навести; $\nexists \cup$ {но **как-то** корректировать **там** если **что-то**}; \cup {и **какие-то**} художественные выверты; \ast {как будто бы} человек совершает облет этой местности; либо мир \ast {немножко **такой**} страшенький; $\nexists \cup$ {у него есть **некая** коллективная} так сказать переменная; $\ast \cup$ {имеет **какой-то**} скачкообразный характер; \cup {почти} одновременно, но **как будто бы** чуть попозже; \cup {**как бы** комментируя} дискуссию о том, что...; не является просто \cup {фантазией или **там**} ненаучной вещью; ну \cup {так сказать с **неким**} с **некими** нюансами; которые нужны \cup {ну для характеристики **каких-то**} так сказать явлений.

Конструкции, формулирующего нечто, в чем говорящий не уверен, о чем он не знает (вопросительное предложение в качестве придаточного)

9.3.6

\cup {очень хотелось посмотреть, **а есть ли что-то там**}; \leftrightarrow {**насколько удачно**, это другой вопрос}; \cup {посмотрят, **нет ли, не видно ли чего-либо**}; мои коллеги и я понимали, что он есть, [но] \cup {не очень понимали} существо; \cup {что это такое}, так сказать, мы не определяем; \cup {даже неизвестно, **существует ли она**}.

9.3.2. СЕМАНТИЧЕСКИЙ КОМПОНЕНТ ‘НЕСУЩЕСТВЕННОСТЬ’

Как и компонент ‘неуверенность’ (и остальные семантические компоненты), семантический компонент ‘несущественность’ может быть выражен различными, в основном лексическими, средствами. Этот компонент имеет, как и предыдущий, в значительной степени прагматический характер — какое-либо свойство, характеристика, количество, размер оцениваются говорящим как не имеющие важного, существенного значения.

Интересно, что в ряде контекстов колебательные движения сопровождают лексические единицы, которые выражают маленький размер объекта, см. в § 9.3.2.6 словосочетания *маленьких колебаний*, *чуть-чуть*, *маленькое обогащение*. Как будет более подробно изложено в разд. 10_1, семантический компонент ‘маленький объект’ передается в жестикуляции с помощью конфигураций ладони *точь-в-точь* или *перо*. В случае же, если упоминание маленького (с точки зрения говорящего) объекта сопровождается колебательными движениями, жестикуляция акцентирует не размер объекта, а тот факт, что размер объекта неважен, им можно пренебречь, в том числе и по причине его малости.

Неполное проявление свойства, качества

9.3_7

и ∅{**несколько** абстрактная такая и **несколько** условная}; стала ∅{более-менее} ясно формулированной в 70-х годах; тут есть **некоторая** ∅{конкуренция} между двумя этими макросемьями; ♪{то есть это **не вполне** открытая вещь}; ∅{**несколько** разгружены}; там так... ♪{**не очень** видно}.

Несущественное по размерам отклонение от какого-то ориентира, незначительное отклонение некоторого процесса от базовой линии

9.3_8

♪{тогда вся энергия **вблизи резонанса**}; ♪{она **немножечко** все время **дергается**; что ∅*{с точностью} до **ошибки**; эксперимент как раз ♪{**вокруг нее** и крутится}; как *{качественно} вынуждающая сила для этих **осцилляторов**; как бы мы ни *{**возмутили** [поверхность]}; ♪{она **колеблется** как угодно}; поля ♪{как континуума **осцилляторов**}; гравитационная волна — это *{**рябь**} на поверхности кривизны; ♪{**амплитуда** колебаний} десять в минус семнадцатой; *{что появится **рябь** на поверхности зеркала}; ♪{**близкая** по периоду} к **радиопульсарам**.

Значительное, но неполное совпадение объектов

9.3_9

предложенный ♪{намеки}, да? на решение; ♪{художественной литературы **тоже много, но не так...**}; **напоминать** игру, ∅{в которую играют дети} холодно и горячо; это всё семьи ∅{**приблизительно** одного уровня}; чтоб они ♪{**как-то более-менее** совпали}.

Неполнота списка, которая рассматривается говорящим как несущественная

9.3_10

♪{какие там взаимодействия} **и так далее**; ♪{но когда дождь, когда это [интонация перечисления]}; ♪{цемент там, жорства, опилки [интонация перечисления]}³; накладывать ∅{определенные условия **и так далее**}; ∅{летают там шарики, они цепляются крючочками **и так далее**}; ♪{для создания новых} материалов **и так далее**; ♪{названия скота **там, еще каких-то** сосудов}; *{для строения, для разных функций **и так далее**}; ∅{полипептиды} с правыми аминокислотами ∅{есть там}, нейрорепептиды **и так далее**.

³ В этом примере движение типа *весы* (вертикальное) сочетается с эгоцентрическим движением рук к точке я, что передает идею 'брать себе, в своих интересах'.

Несущественность какого-либо выбора, точной характеристики объекта, в т. ч. и количественной

9.3_11

☞{тут **неважно**, кстати, экспонента или нет}; ☞{по **некоторым** таким параметрам, типа личных местоимений}; *{они же **бывают** привязаны к **каким-то** актуальным событиям; **когда-то** *{**чем-то** интересовалась} [чем-то употреблено в значении ‘некоторыми вещами’]; за счет ☞{*{естественных **каких-то**} процессов; ☞{у нас пока 8 тысяч **там** **плюс...**}; на 50 тысяч ☞{приблизительно}; ☞{здесь **несколько** есть} важных отличий; точность в гамма-диапазоне ☞{**несколько** градусов}; на **такое-то** количество слов есть ☞{**столько-то** идиом}; радиусом ☞{10—20 километров}; отбираем ☞{3—4—5 [идиом]}; нам ☞{после вот этих вот **всяких** штук}; ☞{а можно просто так вот **на глазок**}; квантовая теория *{двадцать седьмой — двадцать восьмой годы}; [две звезды] ☞{попавшие} на **относительно близкое** расстояние; ☞{и этот **некий** образ} ему подсказывает; то есть это наука ☞{о некотором} языке; в каждой точке ☞{существует **некий**} материальный объект; ☞{с отдельными **какими-то** уточнениями}.

Количество, размер, несущественные с точки зрения говорящего

9.3_12

☞{для измерения **маленьких** колебаний}; ну ☞{чуть-чуть} ☞{маленькое} обогащение; ☞{**всего** **каких-то** **там** 5—6 идиом}; дотянулись до расстояния *{**немного больше** чем мегапарсек}.

Несущественно перечисление всех членов множества, достаточно одного примера

9.3_13

причем даже как правило отрицательно поляризованных, *{типа} «народ не дурак, за нос его не проведешь»; на подложке *{типа} РНК или *{типа} ДНК.

9.3.3. СЕМАНТИЧЕСКИЙ КОМПОНЕНТ ‘ТОЧКА ОТСЧЕТА’

Выше мы привели примеры контекстов, в которых некоторая мысленная конструкция, модель соотносилась с реальным событием, послужившим для этой модели прототипом (лексемы *реконструкция*, *гипотеза*, *представление*, *фантазия* и под.). Все эти лексемы содержат в себе, помимо компонента неуверенности говорящего в точности модели, также семантический компонент ‘точка отсчета’ — точкой отсчета для модели какого-либо реального явления

является само это явление. Кроме того, были приведены контексты, в которых колебательным движением сопровождались лексемы и конструкции, описывающие несущественное отклонение от некоторого ориентира, точки отсчета.

Эти два типа контекстов входят в группу, где компонентом, определяющим появление колебательного движения, является компонент 'точка отсчета', который по определению предполагает и отклонение (существенное или несущественное) от этой точки отсчета.

Приведем дополнительные примеры:

9.3_14

*{в среде не было **грязи** никакой} [грязь как отклонение от стандартной чистой среды]; то есть ∅{ориентируясь на} ...**типы темперамента** [ориентиром служат типы темперамента]; ♣{такой у них был **прицельный** параметр} [некоторый числовой параметр служил ориентиром, к которому стремились]; [мечта] 🖐{добиться до ну вот значит **десять в минус двадцать второй**} [10⁻²² является целью, к которой стремятся, в данный момент ее не достигая, т. е. отклоняясь от нее]; ∅{и вот **нестандартность** магна} [функция Магн имеет стандартные способы выражения; данный способ отличается от стандарта]; но ∅{в терминологии} есть **разнобой** некоторый [в терминологии желательна единообразие, но в данный момент терминология не является единообразной, т. е. отличается от стандарта]; ∅{**1775—1675** до рождения Христова} [точкой отсчета является точная дата, которая заключена внутри указанного интервала]; приводят *{к неустойчивости} [неустойчивость определяется по отношению к устойчивому положению]; *{по отношению к **неспорообразующим**} [количество неспорообразующих организмов сравнивается с количеством спорообразующих как с ориентиром]; там же были ⇄{расхождения} иной раз катастрофические [речь идет о карте, на которой давались сведения, сильно отличающиеся от реального положения вещей]; длина порядка ∅{тридцати единиц} [точка отсчета — 30 единиц, но говорящий не уверен, что актуально именно это число, а не число, не слишком сильно отличающееся от 30-ти]; *{у ледникового ложа} [ледниковое ложе служит точкой отсчета для событий, происходящих около него]; уже сейчас *{не так строго} [точкой отсчета служат некоторые строгие нормы, от которых сейчас позволено отклоняться]; пара частица-античастица ∅{очень **ориентировочные**} датировки [точкой отсчета является точная датировка, которая пока не достигнута]; 🖐{около **горизонта** событий возникает} [точкой отсчета для возникновения пары является горизонт событий]; и какие-то художественные ∅{выверты} [есть стандартный литературный язык, от которого, как от точки отсчета, может так или иначе отклоняться язык художественной прозы].

9.3.4. СЕМАНТИЧЕСКИЙ КОМПОНЕНТ ‘ДВОЙСТВЕННОСТЬ’

Колебательные движения достаточно часто сопровождают контексты, в которых содержится отсылка к той или иной форме двойственности — объекта, события, явления. В частности, идея двойственности входит в сопоставительные контексты (со- и противопоставления, частично они приводились выше, например:

это {ближе всего} на русский язык перевести, наверно, как святость; они {должны хронологически ложиться друг на друга}; {почти} одновременно, но как будто бы чуть попозже; чтоб они {как-то более-менее совпали}; тут неважно, кстати, экспонента или нет; художественной литературы тоже много, но не так...; напоминать игру, {в которую играют дети,} холодно и горячо; на подложке {типа} РНК или {типа} ДНК; {воспринимается} как что-то похожее; {то есть вроде бы как бы} внутренняя форма совпадает; {как будто бы} человек совершает облет этой местности; {как бы комментируя} дискуссию о том, что...; а до этого, видимо, были {культурно более отсталыми}).

Еще несколько сходных примеров:

9.3_15

∅{так что пока это} грубо **совпадает**; ∅{что-то **похожее**} в другом языке; ∅{из **левых** и **правых** молекул}; который будет ⇔{как бы **двухязычный**, а на самом деле **одноязычный**}; ∅⇔{разговорного языка очень **мало**, публицистики очень **много**}.

Кроме того, ‘двойственными’ являются контексты, в которых в качестве акторов фигурируют двойные или парные объекты, объекты, в которых контекст акцентирует наличие двух частей, и подобное:

9.3_16

и вот эта модель ⇋∅{переключения поведения **из одного в другое**}; ⇋{ядерные силы **дальних концов** ослабевают}; поскольку ⇋{у нас постоянные **переключки**} идут с **Писанием**; а эквивалентность в системе, ⇋{она, естественно, **двунаправлена**, она **билатеральна**}; корреляцию **двух** ∅{характеристик} каждого объекта; что из ⇋{**двух** зеркальных} возможных антиподов; ⇋{эти **два** типа эквивалентности, они совершенно разные}; когда он ⇋{состоит из **двух** кусочков}; или ⇋{**две** массы} вращаются.

9.3.5. СЕМАНТИЧЕСКИЙ КОМПОНЕНТ ‘РАЗНООБРАЗИЕ’

Последним семантическим компонентом, который относительно регулярно сопровождается колебательными движениями жестикулирующих рук, является компонент ‘разнообразие’. Он проявляется в двух формах — номинативной и предикативной.

В **номинативной** группе контекстов упоминаются объекты и явления, составляющие множества; контрольным является наличие в этих контекстах определения *разные* и синонимичных ему:

9.3_17

⌈{по **разным** [подсчетам]}; ⌈{в самых **разных** частях словарной статьи}; брать... ⌈{их **разные** переводы}; ⌈{на самом деле это **различные** молекулы}; поскольку ⌈{тени **разные**}; проходит через ∅{**разные** структуры мозга}; ∅{после вот этих вот **всяких** штук}; для строения, ⌈{для **разных** функций} и так далее.

К этим контекстам примыкают контексты, в которых физически синонимический ряд прилагательного *разные* отсутствует, но подразумевается, и слова *разный*, *различный* вставляются в эти контексты, не приводя к изменению их смысла:

9.3_18

∅{пружинки там [разные]}; создают [разные] орудия, их ⌈{пробуют}; входят в состав ⌈{[разных] функциональных белков}; ⌈{когда много [разных] спутников расположено}; ⌈{и кругом полно [разных] частиц, у которых...}; [различные] фундаментальные представления, которыми ⌈{мы пользуемся} в обычной жизни; ⌈{контексты... отбираем [разные] контексты}.

Сходный семантический компонент ('разнонаправленный', 'различный', 'не совпадающий') включен также в семантическую структуру слов *асимметричный*, *асимметрия*, *расслоение*, а также в глаголы разнонаправленного движения, действия (**предикативная группа**):

9.3_19

материковая ⌈{**асимметрия** еще климатическая}; в момент, как говорится, ⌈{первоначального взрыва} произошло ⌈{**расслоение**}, **нарушение** вот этой **симметрии**; на этих ⌈{социальных **расслоениях**}; ∅{*{он... **носится** вот целыми днями}; то есть среда, *{в которой **плавали** все нужные компоненты}; они ⌈{общались} с местным населением; которыми описываются ⌈{взаимодействия} между частицами; и ⌈{следы этих **контактов**} в виде заимствований; ⌈{**смешались** с местным} населением и, так сказать, подхват{потемнели}; ⌈{и все частицы могли **переходить** друг в друга}; ⌈{когда **разлетались**} первоначально симметричный... первичный объект; корни, которые **во все стороны** *{проникают}; ⌈{и вот это горяченькое **хватает**}; с которыми явно семиты ⌈{контактировали} уже.

9.4. Соотношения типов колебаний и типов контекстов

Сравнительно большая база данных позволяет нам определить, есть ли какая-то связь между вычлененными нами семантическими компонентами и

типом осуществленного в ходе жестикуляции колебательного движения. Прежде чем привести в табл. 9_1 соответствующие статистические данные, отметим, что тот или иной контекст может включать в себя семантические компоненты разных групп (например, 'точка отсчета' и 'несущественность' или 'неуверенность' и 'несущественность' и т. д.). С другой стороны, один контекст может сопровождаться колебательными движениями разных типов, например, сочетанием сагиттальной противофазы (лыжи[↕]) и перебора пальцами или смены зоны и тумблера. Каждый такой случай раскладывался на отдельные составляющие и учитывался при подсчетах самостоятельно.

Таблица 9_1

Тип колебания Семантический компонент	Противофаза	Симметричное колебание
'неуверенность'	13	49
'несущественность'	<u>11</u>	74
'точка отсчета'	<u>4</u>	45
'двойственность'	15	<u>21</u>
'разнообразие'	31	<u>19</u>
$\chi^2=54,4$, $p=4,36-11$, распределения достоверны, параметры связаны		

Итак, мы видим по данным, приведенным в табл. 9_1, что семантический компонент 'неуверенность' может быть в равной степени выражен как противофазой, так и симметричным колебанием.

Что касается остальных семантических компонентов, то, как видим, они распределены между асимметричными и симметричными колебаниями крестообразно: для противофазы характерны компоненты 'двойственность' и 'разнообразие', а для симметричных колебаний — 'несущественность' и 'точка отсчета'.

В табл. 9_2 приведены данные только по симметричным колебаниям.

Таблица 9_2

Тип колебания Семантический компонент	Осцилляция [☞] и метроном [↗]	Смена зоны [↔]	Тумблер [☺]	Перебирать пальцами [✱]
'неуверенность'	15	3	23	12
'несущественность'	24	5	24	21
'точка отсчета'	12	2	19	20
'двойственность'	6	3	9	3
'разнообразие'	6	1	9	5
$\chi^2=9,12$, $p=.69$, распределения недостоверны, параметры не связаны				

Как видим, параметры не связаны, распределения недостоверны. Это означает, что выбор между тем или иным видом симметричных колебаний определяется не семантическими или прагматическими причинами. В частности, можно обратить внимание на то, как распределяются симметричные колебания между однословной (включающей одно фонетическое слово) зоной действия жеста и зоной действия жеста, включающей более одного фонетического слова (напомним, что в приведенных выше примерах зона действия жеста обозначена фигурными скобками).

Таблица 9_3

Зона действия жеста Тип колебания	Одно слово	Более одного слова
противофаза	<u>12</u>	43
осцилляция☞ и метроном^	2	33
смена зоны↔	<u>1</u>	10
тумблер☺	21	38
перебирать пальцами✱	19	<u>17</u>
$\chi^2=16,84$, $p=.002$, распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, короткая, однословная зона действия жеста характерна для перебора пальцами и — в существенно меньшей степени — для колебания типа *тумблер*☺; длинная зона действия жеста не характерна для перебора пальцами. Таким образом, перебор пальцами и — до некоторой степени — колебание *тумблер*☺ могут рассматриваться как колебания локального, точечного типа, которые применяются говорящим, например, в тех случаях, когда предшествующий или последующий контекст нагружен жестикულიацией, которой колебательные движения могут мешать. Напротив, остальные типы колебаний, либо ввиду своей принципиальной множественности, как осцилляция и метроном, либо ввиду большой амплитуды, как противофаза и смена зоны, тяготеют скорее к многословной, продленной зоне действия.



Рис. 9_8. Расставленные пальцы, пальцы вместе



Рис. 9_9. Держащая рука

Ряд данных позволяет предположить, что на выбор типа симметричного колебания влияет также конфигурация колеблющейся руки: в табл. 9_4 мы

приводим только те данные, которые статистически значимы, для получения более полной картины наша база явно недостаточна, так что вопрос требует дальнейшего исследования.

Таблица 9_4

Конфигурация ладони	Тип колебания	Осцилляция [♯] и метроном [×]	Тумблер [☺]
Пальцы выпрямлены, напряжены (конфигурации <i>расставленные пальцы, пальцы вместе</i> , см. рис. 9_8)		14	1
Пальцы под углом к ладони, напряжены (конфигурация <i>держущая рука</i> , см. рис. 9_9)		2	12
$\chi^2=18,3$, $p=1,89-05$, распределения достоверны, параметры связаны			

Как видим, связь между конфигурацией руки и типом симметричного колебания существует, однако данных для интерпретации и выявления закономерностей явно недостаточно.

9.5. Промежуточные итоги

Итак, можно констатировать следующее.

1. Асимметричные колебания, противофаза, связаны с двумя семантическими компонентами — ‘двойственность’ и ‘разнообразие’. Семантический компонент ‘двойственность’ передается движением рук в противофазе не относительно какой-то независимой плоскости или оси симметрии, т. е. не относительно какого-то третьего элемента, а относительно друг друга. Тем самым движение двух рук относительно друг друга актуализирует идею ‘два’, ‘парность’ и под. Компонент ‘разнообразие’ возникает в результате асимметрии данного движения, т. е. в каждый момент движения типа *противофаза* руки находятся в асимметричном друг относительно друга, различном, разном, не накладываемом друг на друга положении.

2. Симметричные колебания передают два основных семантических компонента — ‘точка отсчета’ и ‘несущественность’. Оба эти семантических компонента базируются на двух основных свойствах симметричного колебания — на наличии у него некоторой независимой от колеблющейся части руки оси или плоскости симметрии и на неизбежном для осуществления колебания отклонения от данной оси / плоскости отсчета.

3. Для всех типов колебания — и для симметричных, и для противофазы — в равной степени характерен семантический компонент ‘неуверенность’. Он основан, по-видимому, на разнонаправленном движении, которое не имеет

простой геометрической траектории, что является необходимым компонентом любого колебания. Движение в данном случае передает идею неустойчивости, нестабильности, которая метафорически переосмысливается как прагматический компонент 'неуверенность говорящего'.

4. Выбор типа симметричного колебания определяется, по всей видимости, не семантическими, а техническими причинами, в частности длительностью жеста (измеряемой в фонетических словах), а также конфигурацией ладони. Эта проблема, однако, требует дополнительного исследования в области жестикуляционного синтаксиса и на имеющейся в нашем распоряжении базе данных решена быть не может ввиду недостаточности объема последней.

9.6. Круговые движения в жестикуляции

Наиболее полное описание закономерностей в круговых жестикуляционных движениях, замеченных автором на материале французской жестикуляции, дано Ж. Кальбрис в ее книге [Calbris 2011]. Приведем оттуда достаточно обширную выдержку, которая послужит фоном для тех данных, которые мы получили на русском корпусе (перевод наш. — Е. Г.).

1. Что можно сказать о направлении движения? <...> Следует различать прогрессивные (по часовой стрелке) и регрессивные (против часовой стрелки) направления, вне зависимости от того, какой план используется для изображения кругового движения — сагиттальный, фронтальный или горизонтальный.

2. Что можно сказать об органе, которым осуществляется круговое движение? Не имеет значения, рисуется ли горизонтальный круг одним пальцем, двумя пальцами, кончиками всех пальцев или краями ладоней, которые движутся симметрично. Изменение выбранного органа нерелевантно, поскольку оно не ведет к изменению значения. Поэтому выбор органа, который используется для обозначения кругового движения, незначим.

3. Что можно сказать о повторяемости кругового движения? Поскольку круг является замкнутой кривой, то его повторением нам не удастся выразить, так сказать, никакого дополнительного значения — для передачи значения достаточно всего лишь обозначить часть круга. После того, как преодолевается точка, обозначающая полукруглость, можно считать, что окружность обозначена целиком. Точно так же изображение второго круга эквивалентно изображению двух и более окружностей. С семантической точки зрения повтор кругового движения недостаточно определен, даже если он и передает некоторые смысловые нюансы. Таким образом, повтор кругового движения не слишком релевантен.

Что можно сказать об использовании одной или двух рук при круговом движении? Феномен круга обозначается итерацией круговых движений, осуществляемых од-

ной рукой — или двумя руками, которые вращаются друг вокруг друга. С семантической точки зрения использование двух рук в противопоставлении одной руке недостаточно определено, поэтому, будучи способным передавать некоторые смысловые нюансы, оно, тем не менее, не может считаться релевантным [Calbris 2011: 87].

В дальнейшем изложении нашего материала мы в необходимых случаях будем делать отсылки к этим утверждениям Ж. Кальбрис, как в точках совпадения, так и в точках расхождения.

9.7. Основные круговые движения

9.7.1. Топология круговых движений

9.7.1.1. Типы планов

Итак, Ж. Кальбрис различает три типа планов, в которых разворачивается круговое движение:

- **фронтальный** — плоскость круга параллельна телу говорящего, круг размещен вертикально между говорящим и слушающим так, что они оба видят его плоскость (рис. 9_10а),
- **горизонтальный** — плоскость круга параллельна земле и перпендикулярна телам говорящего и слушающего (рис. 9_10б),
- **сагиттальный** — плоскость круга перпендикулярна плоскости тела говорящего, говорящий смотрит на ребро круга (рис. 9_10в).

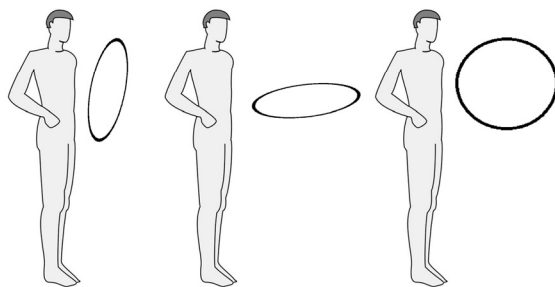


Рис. 9_10. Планы круговых движений

Судя по данным нашего корпуса, к этим основным планам следует добавить еще **варианты** сагиттального плана — лево-сагиттальный (сагиттальное движение в левой периферии жестикуляционной зоны), право-сагиттальный (в правой периферии) и двусагиттальный (сагиттальное движение двумя руками в левой и правой периферии жестикуляционной зоны одновременно, см. рис. 9_11).



Рис. 9_11. Дополнительные сагиттальные планы

Согласно нашим данным, различие между планами отражает различие в позиции наблюдателя-говорящего относительно отображаемого в жестикуляции объекта. При **фронтальном** плане объект расположен в стандартной зоне жестикуляции и наблюдаем одновременно говорящим и слушающим. При **горизонтальном** плане говорящий смотрит на обозначаемый объект сверху вниз, а объект как бы расположен на горизонтальной поверхности. Все **сагиттальные** планы предполагают, что позиция говорящего обозначает некоторую точку отсчета, позицию наблюдателя, от которой отсчитывается некоторый процесс.

Несколько примеров:

9.7_1

то есть я вижу горизонтальный план {уже в массе **работ**} [работа — это некоторый текст, который напечатан и расположен на столе перед говорящим; говорящий читает этот текст, глядя на него сверху вниз]; горизонтальный план {всё вылеплено из глины} <...> подхват {**бог** вылепил из глины} [бог расположен выше того объекта который он лепит из глины]; горизонтальный план {зритель как бы пролетает} **над** этой местностью; лево-сагиттальный план {если как-то мы в процессе работы будем находить, вспоминать} слышать на улице подхват {какие-то еще новые идиомы} [местоимение **мы** фиксирует начальную точку отсчета, совпадающую с позицией говорящего]; потом сагиттальный план {академик Павловский подхватил это дело} [говорящий идентифицирует себя с академиком Павловским]; сагиттальный план {сделал **я** эти мышеловки} [точкой отсчета говорящий выбирает себя самого] лево-сагиттальный план {из бесструктурных точек **мы** физики... построить не можем} [местоимение **мы** фиксирует начальную точку отсчета, совпадающую с позицией говорящего]; право-сагиттальный план {вот немножечко о том, что **мы** сделали} [то же самое].

9.7.1.2. Конфигурация ладони

Как мы видели выше, Ж. Кальбрис считает, что конфигурация ладони, которая рисует круговое движение, семантически незначима, хотя и позволяет

передать те или иные нюансы значений. На нашем материале зафиксированы следующие основные конфигурации ладони, которые участвуют в круговых движениях: это *держущая рука* (см. рис. 9_9), *плоская ладонь* (с прижатыми или расставленными пальцами, см. рис. 9_8), *указательный палец*, а также ненапряженная *открытая ладонь* (см. рис. 9_12). Ниже мы увидим, что есть некоторые смысловые зависимости между выбранной говорящим разновидностью кругового движения и конфигурацией руки.



Рис. 9_12. Открытая ладонь

9.7.1.3. Направление движения

Ж. Кальбрис считает, что единственным важным фактором, который семантически нагружен в круговых движениях, является движение по или против часовой стрелки. Обратим, однако, внимание на то, что направление движения, описанное таким образом, зависит от точки зрения наблюдателя. Так, на рис. 9_13 право-сагиттальное круговое движение с точки зрения говорящего совершается по часовой стрелке, а лево-сагиттальное — против часовой стрелки. Если это же движение оценивать с точки зрения слушающего, то все будет наоборот. Таким образом, понятие по/против часовой стрелки оказывается весьма неопределенным как с точки зрения говорящего (зависит от выбранной для осуществления кругового движения руки), так и с точки зрения слушающего.



Рис. 9_13. Направление кругового движения в сагиттальном плане

Мы предлагаем, основываясь на нашей базе данных, различать **стандартное** и **нестандартное** направление движения. Для всех типов круговых движений в сагиттальном плане стандартным является движение, начинающееся от говорящего (т. е. правая рука движется, с точки зрения говорящего, по часовой стрелке, левая рука — против часовой стрелки; в строго сагиттальном плане это движение вперед). Нестандартным является движение, которое в самом начале своего возникновения направлено на говорящего (спереди назад в строго сагиттальном плане, против часовой стрелки в право-сагиттальном плане и по часовой стрелке — в лево-сагиттальном).

Для фронтального плана стандартным считается движение, начинающееся в зоне коммуникации и покидающее эту зону, т. е., опять же, правой рукой — по часовой стрелке, левой рукой — против часовой стрелки. То же самое мы принимаем и для горизонтального плана. Нестандартное направление, напротив, начинается вне зоны коммуникации, а не внутри ее.

Если принять, что зона коммуникации (т. е. зона перед говорящим примерно напротив его диафрагмы) символизирует самого говорящего, то стандартное направление движения отсчитывается от говорящего: в сагиттальном плане — от собственно говорящего, во фронтальном и горизонтальном планах — от зоны коммуникации.

Отдельного обсуждения требует применение понятия стандартного направления к двуручным симметричным круговым движениям. При фронтальном плане стандартным направлением движения мы считаем движение двух рук по полуокружностям сверху вниз (см. рис. 9_14а), а нестандартным, соответственно, движение снизу вверх. При горизонтальном плане стандартным мы считаем направление движения на себя (см. рис. 9_14б), а нестандартным — от себя.

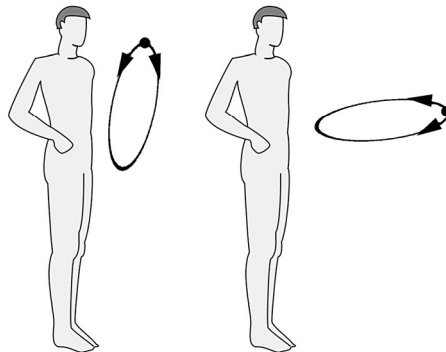


Рис. 9_14. Стандартное направление движения
во фронтальном и горизонтальном планах

Поскольку любое круговое движение связано с некоторым абстрактным изображением (объекта или процесса), естественным будет считать, что это изображение начинается с верха объекта и заканчивается его низом (так человека начинают рисовать не с ног, а с головы). Если же нарисованный во фронтальном плане объект «положить» в горизонтальный план, т. е., фигурально выражаясь, положить мольберт на стол, верх картины естественным образом будет расположен максимально далеко от говорящего. Таким образом, движение на себя обеих рук в горизонтальном плане изоморфно движению рук сверху вниз во фронтальном плане⁴.

9.7.1.4. Кратность кругового движения

Мы полностью согласны с Ж. Кальбрис в том, что при многократном повторении кругового движения точное количество повторов семантически незначимо — оно может быть вызвано чисто техническими причинами, например ритмическими. Безусловно, очень тонким наблюдением Ж. Кальбрис является утверждение о том, что окружность или круг необязательно должны изображаться полностью — в значительном числе случаев достаточно наметить круговое движение с помощью дуги, так что полуокружность, например, является символом полной окружности, а последовательность окружность + дуга символизирует две окружности.

Кроме того, по нашим данным, две окружности вовсе не обязательно обозначают строго две окружности: здесь в жестикуляции происходит обобщение, когда *два* начинает противопоставляться *одному* и обозначает *много*. Таким образом, в дальнейшем мы считаем значимым противопоставление однократного и многократного кругового движения, а не количество изображенных кругов при многократном движении.

9.7.2. Основные круговые траектории и фигуры

Нами зафиксировано несколько основных круговых траекторий: *окружность*, *круг*[●], *циклоида*[⌢], *шар*[○], *эксцентрические окружности*⁽⁽⁽ и фигура, которую мы условно назвали *свиток*[⌢].

9.7.2.1. Окружность осуществляется в двух вариантах: симметричном^(с) (двумя руками изображаются две симметричные полуокружно-

⁴ Двуручное симметричное движение в сагиттальном плане встречается весьма редко — на нашей базе данных оно было зафиксировано только один раз, и в этом случае руки говорящего двигались также сверху вниз, просто одна из рук была выдвинута вперед относительно второй.

сти, см. рис. 9_14) и динамическом \cup (одна рука изображает одну окружность, см. рис. 9_15, или две руки изображают две окружности, см. рис. 9_13).

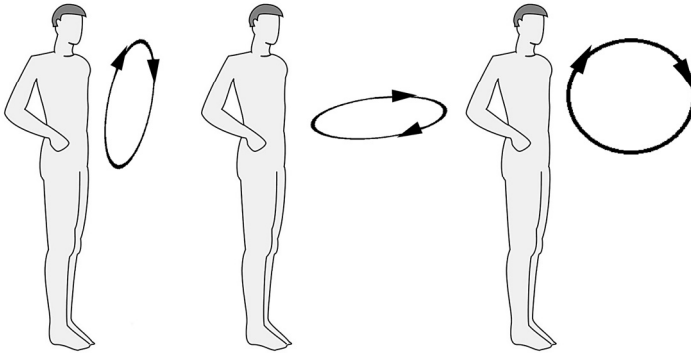


Рис. 9_15. Динамические окружности \cup

9.7.2.2. Круг осуществляется так же, как и окружность, но имеет ряд ограничений: во-первых, для круга обязательно использование плоской ладони (или двух плоских ладоней, см. рис. 9_8), которая при круговом движении изображает плоскость, заполняющую внутреннюю зону нарисованной окружности, так что полученный рисунок представляет из себя не линию, как окружность, а ограниченный круговой линией кусок плоскости, т. е. круг. Во-вторых, круг, в отличие от окружности, осуществляется, судя по нашей базе данных, только во фронтальном и горизонтальном планах и невозможен в сагиттальном плане. Последнее естественно, поскольку слушающий воспринимает круговую фигуру в сагиттальной плоскости со стороны ребра и не имеет возможности отличить в этом ракурсе окружность от круга.

9.7.2.3. Эксцентрические окружности являются совокупностью окружностей, имеющих одну общую точку (в районе диафрагмы говорящего), со все более удлиняющимся диаметром и с несовпадающими центрами (см. рис. 9_16).

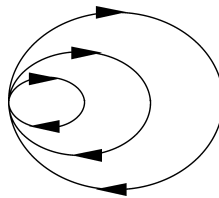


Рис. 9_16. Эксцентрические окружности $\cup\cup\cup$

Эта траектория осуществляется только в сагиттальном плане, причем в подавляющем большинстве случаев — в строго сагиттальном плане, т. е. в плане, который направлен от говорящего к слушающему: даже в тех случаях, когда эксцентрики рисуются двумя руками, руки (в отличие от динамических двуручных окружностей) не расходятся по лево- и право-сагиттальным планам, а рисуют строго одну плоскость, т. е. ладони жестикулирующего не отклонены влево и вправо от строгой сагиттальной плоскости, а напротив, встречаются в строгой сагиттальной плоскости и выступают как единый механизм для рисования последовательности эксцентрических окружностей. Эксцентрические окружности являются исключительно многократным жестом.

9.7.2.4. Циклоидой в математике называется линия, которая вычерчивается некоторой точкой на ободе катящегося колеса (см. рис. 9_17).

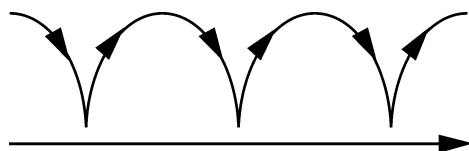
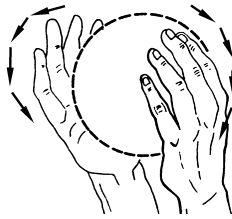


Рис. 9_17. Циклоида^м

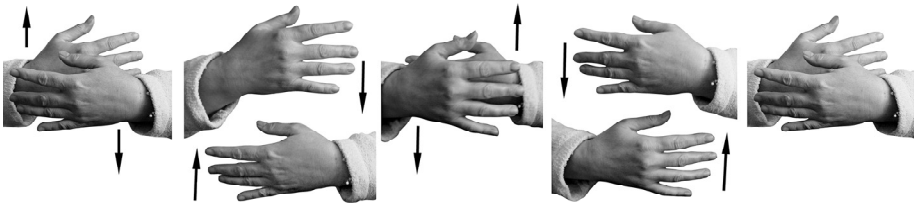
Циклоида обычно осуществляется в сагиттальном плане, изредка — во фронтальном. Циклоида в горизонтальном плане на нашей базе данных не зафиксирована. Как видим, циклоида представляет собой многократно повторенную окружность, развертывающуюся во времени и пространстве вдоль некоторого вектора. Также эту линию можно трактовать как последовательность дуг, расположенных друг за другом в одной и той же плоскости вдоль определенной линии. Циклоида является исключительно многократным жестом.

Заметим, что именно поступательным движением вдоль некоторого вектора циклоида отличается от эксцентрических окружностей: при осуществлении последних рука не перемещается вдоль вектора, а возвращается к исходной точке формирования окружности.

9.7.2.5. Шар представляет собой в подавляющем большинстве случаев симметричную окружность. Отличие шара от окружности заключается в том, что для изображения шара в обязательном порядке используется конфигурация руки, задающая трехмерный характер объекта, — это *держущая рука* (в основном) или *открытая ладонь*, т. е. шар никогда не рисуется указательным пальцем (в этом случае мы автоматически получаем не шар, а окружность) или плоской ладонью (плоская ладонь не может задавать круглый трехмерный объект, поскольку в связи с самой своей структурой задает двумерную плоскость).

Рис. 9_18. Шар[○]

9.7.2.6. Свиток. Ту круговую фигуру, которую мы условно называем свитком, Ж. Кальбрис считает простой двуручной разновидностью кругового движения — две руки совершают круговые движение друг относительно друга в сагиттальном плане (см. рис. 9_19).

Рис. 9_19. Свиток[⌢]

В отличие от Ж. Кальбрис, мы рассматриваем свиток как сложную составную фигуру, включающую в себя колебательные движения рук по типу *весы*^{1f} (см. § 9.2.1) с одновременным движением этих рук по окружностям. Таким образом, *свиток* имеет ряд ограничений: это исключительно многократный и исключительно двуручный жест, который осуществляется только в сагиттальном плане (остальные планы, горизонтальный и фронтальный, физически невозможны).

9.7.3. ТОПОЛОГИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ КРУГОВЫХ ФИГУР

Приведем несколько таблиц, в которых показано соотношение основных круговых фигур и траекторий с некоторыми перечисленными в § 9.7.2 параметрами.

В табл. 9_5 приведены данные о связи фигур и планов.

Видим, что *шар*[○] тяготеет к фронтальному плану, *циклоида*[⌢], *эксцентрические окружности*⁽⁽⁽ и *свиток*[⌢] — к сагиттальному⁵, а *круг*[●] и *окружность* — к горизонтальному. При этом наиболее универсальным в части выбора плана является круговое движение *окружность*.

⁵ Более подробный анализ, который мы здесь не приводим, показывает, что *эксцентрические окружности*⁽⁽⁽ и *свиток*[⌢] тяготеют к строго сагиттальному плану, а *циклоида*[⌢] — к лево- и право-сагиттальному плану.

Таблица 9_5

Типы планов Типы круговых фигур	Фронтальный	Горизонтальный	Сагиттальный
Круг [●]	1	6	0
Окружность	133	32	105
Циклоида [⌢]	5	0	29
Эксцентрические окружности ^{⌢⌢}	0	0	14
Свиток [⌢]	0	0	42
Шар [○]	63	1	3
$\chi^2=209,2$, $p=1,94-39$, распределения достоверны, параметры связаны			

В табл. 9_6 приведены данные о связи фигур и кратности.

Таблица 9_6

Кратность Типы круговых фигур	Множественный	Однократный
Круг [●]	0	7
Окружность	146	124
Циклоида [⌢]	34	0
Эксцентрические окружности ^{⌢⌢}	14	0
Свиток [⌢]	42	0
Шар [○]	2	60
$\chi^2=136,45$, $p=1,02-27$, распределения достоверны, параметры связаны		

Очень похоже, как видим, группируются круговые фигуры и в отношении кратности: шар[○] и круг[●] тяготеют к однократному исполнению, циклоида[⌢], эксцентрические окружности^{⌢⌢} и свиток[⌢] — к многократному, а окружность является наиболее универсальной фигурой и может с равной вероятностью использоваться как в многократном, так и в однократном режиме.

В табл. 9_7 приведены данные о связи фигур и количества рук, которыми они исполняются.

Как видим, окружность и циклоида[⌢] предпочитают исполнение одной рукой (причем циклоида[⌢] — в подавляющем большинстве случаев, т. е., возвращаясь к противопоставлению симметричных и динамических круговых движений, циклоида и окружность преимущественно являются динамическими фигурами), свиток[⌢] и шар[○] в подавляющем большинстве исполняются двумя руками (таким образом, шар[○], в отличие от окружности и циклоиды[⌢], является преимущественно симметричной фигурой). Распределение значений по кругу[●] и эксцентрическим окружностям^{⌢⌢} статистически незначимо.

Таблица 9_7

Количество рук Типы круговых фигур	Две руки	Одна рука
Круг [●]	1	6
Окружность	<u>95</u>	175
Циклоида [⌒]	<u>1</u>	33
Эксцентрические окружности ⁽⁽⁽	3	11
Свиток [⌒]	42	<u>0</u>
Шар [○]	61	<u>1</u>
$\chi^2=161,26$, $p=5,33-33$, распределения достоверны, параметры связаны		

Интересно, что в распределении правой и левой руки также есть небольшая асимметрия, как можно видеть из табл. 9_8.

Таблица 9_8

Рука Типы круговых фигур	Левая	Правая
Эксцентрические окружности ⁽⁽⁽	7	4
Остальные фигуры	57	157
$\chi^2=7,04$, $p=.008$, распределения достоверны, параметры связаны		

Степень связанности параметров, разумеется, сравнительно слабая, но тем не менее некоторое тяготение *эксцентрических окружностей*⁽⁽⁽ к исполнению левой рукой наблюдается.

И наконец, в табл. 9_9 можно увидеть связь конфигурации ладони с типами круговых фигур.

Таблица 9_9

Конфигурация ладони Типы круговых фигур	Держащая рука	Плоская ладонь	Указатель- ный палец	Открытая ладонь
Круг [●]	0	4	0	3
Окружность+циклоида [⌒]	<u>15</u>	8	51	200
Эксцентрические окружности ⁽⁽⁽	2	1	2	9
Свиток [⌒]	0	0	4	33
Шар [○]	31	0	<u>0</u>	<u>36</u>
$\chi^2=209,2$, $p=1,94-39$, распределения достоверны, параметры связаны				

Как мы уже писали выше, шар[○] тесно связан с конфигурацией *держащая рука*, а круг[●] — с конфигурацией *плоская ладонь*. Интересна связь *окружно-*

сти и циклоиды^м с указательным пальцем — по-видимому, это вызвано тем, что эти круговые фигуры в значительном числе случаев включают в себя компонент ‘траектория’ (см. § 9.8.2), которая изображается линией, а линию в жестикуляции обычно рисует указательный палец.

Подведем в табл. 9_10 некоторые итоги.

Таблица 9_10⁶

Типы круговых фигур	Планы	Кратность	Количество рук	Рука	Конфигурация ладони
Круг ^о	горизонтальный	однократный	—	—	плоская ладонь
Окружность симметричная ^с	фронтальный		две руки		держущая рука
Окружность динамическая ^у	сагиттальный	многократный	одна рука		указательный палец
Циклоида ^м			—	левая	—
Эксцентрические окружности ⁽⁽⁽			—	левая	—
Шар ^о	фронтальный	однократный	две руки	—	держущая рука
Свиток ^п	сагиттальный	многократный			—

Обратим внимание на то, что *симметричная окружность^с* и *шар^о* имеют одинаковый набор параметров — тяготение к фронтальному плану, однократность, двуручность и тяготение к конфигурации рук *держущая рука*: единственное, что их различает в плане выражения, — это диаметр изображаемой фигуры: *шар^о* имеет диаметр, который складывается из радиусов, задаваемых держащей рукой говорящего; *симметричная окружность* представляет собой сплюснутый *шар^о*, диск, в котором диаметр заметно превосходит длину двух радиусов, задаваемых *держущей рукой*.

9.8. Основные типы контекстов, которые сопровождаются круговыми движениями

9.8.1. Круглые объекты

В этом разделе мы перечислим основные группы контекстов, которые сопровождаются разными типами круговых движений. Очевидно, что прежде

⁶ В табл. 9_10 отдельно приводятся данные для симметричных и динамических окружностей, которые мы ранее в таблицах не приводили, чтобы их не перегружать.

всего круговые движения сопровождают упоминания круглых объектов, т. е. здесь круговое движение имеет прямое иконическое значение, именно ‘круглый объект’ можно считать базовым этимологом для этой группы траекторий.

Собственно круглые объекты

9.8_1

○{или пленка **барабана**}; ○{создают оптический **барьер** [на орбите Земли, которая представляет собой (грубо) окружность]}; скарабей выкатывает вот этот ○{шарик навозный}; это ∪{сверх}массивные **черные дыры**⁷; ○{кольцо}, которое им не подходило, подхват{растянул}; увидели ∪{галактику}; ∪{поле тяготения} [черной дыры]; ∪{кометное облако Оорта}; ∪{движутся по орбите Земли}; ∪{имея в виду} прямо **Вселенную**; которая определяется ∪{по гравитации}; ∪{а тепловой режим **планеты**}; **астероид** ∪{размером скажем километр}; ○{сосредоточена} на поверхности **планеты**; ○{таким образом получалась такая огромная **ампула**}; все стали строить распределение ○{по небу} [небо как небесный свод вокруг Земли]; **кривизна** была ○{такая} [кривизна Вселенной до Большого взрыва]; превращает ее в ○{сферу}; на самом деле есть некое ○{зерно} подхват{пространства}; ○{сферу в 8 раз большего объема}; ○{сферическое облако} ... ○{и это **облако** с краев ограничено}; оно ○{сферическое}; ○{она [черная дыра] кипит} она раскалена подхват{добела}; ○{бабушка}, а как ○{голову} делали?; ○{когда эта глина это символ **земли**}; и все равно получилась бы ○{сферическая черная дыра}; вот нужно прийти ○{вот к этой **форме**} [круглая форма глиняного сосуда]; и ○{образ мира} ○{солнце}; ○{протопланетное облако}; ○{от этого и светят [космические объекты]}; в которых имеются магнитные ∪{ионы}; ∪{потому что они **фермионы**}; можно было строить ∪{[пауза]} **дуги**; есть большие **массы** ∪{астрофизические}; без ∪{полярных шапок [Земли]}; ○{и шаровые формы планет}; это фактически все состояния ○{на сфере}; ○{их гравитационный радиус}; **спутники** Юпитера ○{в замороженном виде}; ○{крона [дерева]}; ○{вокруг нее такой **поясочек**}; причем еще ○{добавьте} **окружение**; ○{в полном **окружении**}; ○{совершенно другой культурный **контекст**}; ○{окруженное заборами}; со своим ○{окружением}; **атомов**, ○{которые уже имели} какую-то структуру; ○{и растекается по всей} **земной атмосфере**; и несхожесть ни с чем ○{земным}.

Объекты

В результате обобщающего метафорического переноса от ‘круглого объекта’ к ‘объекту вообще, объекту любой формы’ круговые движения сопровождают

⁷ В этом примере круглая форма сверхмассивной черной дыры передана динамической окружностью, выровненной со словоформой *сверхмассивные*, а повышенная масса черной дыры передается конфигурацией *держущая рука*, выровненной со словосочетанием *черные дыры* (*держущая рука* передает здесь не столько форму объекта, сколько его вес).

контексты, которые включают упоминания **стабильных** объектов разной степени абстракции⁸:

9.8_2

когда человек просто делает [Ⓢ]{двухязычный словарь}⁹; элементом мира является [Ⓢ]{уже структурированный какой-то элемент}; на эту [Ⓢ]{трехмерную модель}; [Ⓢ]{в художественных образах}; а не в [Ⓢ]{словесных формах}; [Ⓢ]{выпадение} правых и левых **кристаллов**; [Ⓢ]{и углы этого} [Ⓢ]{кубика} высветились бы; [Ⓢ]{вот эта центральная машина}; [Ⓢ]{то есть на эту виртуальную} модель; [Ⓢ]{без адекватного математического аппарата}; это были [Ⓢ]{горы Загросы}; сам [Ⓢ]{корпус}; [Ⓢ]{образ идеальной лаборатории} такого типа; [Ⓢ]{картины реконструированной}; [Ⓢ]{модель должна быть такой}; [Ⓢ]{геометрически} представляют из себя **объемы**; [Ⓢ]{первоначальные симметричные} первичные **объекты**; [Ⓢ]{вот такой вот увесистый} камушек; [Ⓢ]{бог вылепил из глины [человека]}.

9.8_3

обозначения пространств: [Ⓢ]{то есть если мы имеем точность в гамма-диапазоне}; через тот же [Ⓢ]{Левант}; и определенные [Ⓢ]{трущобы}; этот [Ⓢ]{рай}; где [Ⓢ]{у пустыни Сахары}; и это [Ⓢ]{хорошо просматривается} со спутниковых данных; [Ⓢ]{то он и будет пространством будущего}; а [Ⓢ]{какое вот оно будет} наше пространство в будущем; [Ⓢ]{в специализированных отделах математики}; в рамки [Ⓢ]{карты}; [Ⓢ]{в трехмерном пространстве}.

9.8_4

обозначения множеств: но [Ⓢ]{реально по множеству кристаллов}; то есть [Ⓢ]{определенное количество}; [Ⓢ]{подмножеств}; описывать их [Ⓢ]{как набор объектов}; [Ⓢ]{эту колонию}.

Круговые траектории

9.8_5

[Ⓢ]{спиральность, внутренняя закрученность}; [Ⓢ]{через год на следующем витке}; он [Ⓢ]{раскручивался}; можем [Ⓢ]{поворачивать} эту модель; она [Ⓢ]{разворачивалась так}; [Ⓢ]{существует определенный жизненный цикл}; и структуру [Ⓢ]{закручения}; [Ⓢ]{и вся эта конструкция вращается}; [Ⓢ]{эта модель стала вращаться, ее стало можно поворачивать}; [Ⓢ]{мешает момент вращения}; [Ⓢ]{она может поворачиваться и вращаться}; можно делать ее

⁸ Напомним, что в русской жестикуляции существует противопоставление стабильных объектов и динамических процессов, например, в системе ручных указательных жестов, когда за объектом закреплено указание пальцем, а за процессом — указание открытой ладонью, см. § 2.4.5.

⁹ В этом, как и в ряде других примеров, симметричная дуга символизирует собой симметричную окружность.

∪{облет}; ∪{воздушная атмосфера, **циркуляция**}; потому что ∪{орбита}; ∪{о **замкнутой** цивилизации}; ∪{можешь **облететь**}; ∪{замкнуть цикл такой}; ^м{**обойти** его не могут}; ∪{или две массы **вращаются**}; ∪{вокруг солнца} **вращаются** планеты; ну и ∪{вокруг} этой точки; ∪{то там выживают только резонансные **круговые орбиты**}; 10 в 43-ей степени ∪{цикла в секунду}; ∪{и все орбиты}.

9.8.2. ПОСТУПАТЕЛЬНОЕ ДВИЖЕНИЕ, РАЗВИТИЕ

Эту группу контекстов включает фрагменты, где круговое движение появляется в связи с идеей перемещения, ходьбы, а в более общем плане — развития. Представляется, что иконической основой для использования круговых движений в этом значении является образ катящегося колеса, которое, постоянно повторяя одно и то же движение по кругу, одновременно продвигается вперед.

Движение вперед, развитие

9.8_6

программа **шла** ^м{на полном **ходу**}; и в периоды ^с{фазовых **переходов**}; ^м{то так можно **постепенно**} прийти; то тогда ^с{мы сможем **сделать** хоть какой-то} **шаг**; что ^с{**приход** к монотеизму после политеизма}; ∪{что это такое, как оно **развивалось**}; в виде такого ^м{аксиоматического, **систематического изложения**}; они могут **протекать** ^м{таким образом}; ^с{на **пути** преодоления} многих соблазнов; оно ∪{вступало еще} в трудоспособный возраст; ^с{потому что поведение **разворачивается** во времени}; ∪{ну по другим **направлениям**}; космические снимки ∪{позволили **пойти**} совершенно другим путем; то есть ∪{принципиально другой} **подход**; ∪{в процессе **эволюции**}; ^м{на **пути** вот к этой геометризацией}; со **скоростью** ^м{11 и 2 десятых километра в секунду}; не как реакция на ^м{развитие}; как во времени ∪{меняется} изображение; ∪{легко и непринужденно **подойти** готовыми}; ∪{и посему **начались** проблемы}; ^м{интуитивные **ходы** мысли такие}; ^м{к импульсным случайным **процессам**}; на ∪{голландском} языке и была ∪{**недоступной**}

Перемещение во времени

9.8_7

и у него ∪{**прародиной**} ∪{чечевицы}; ^с{ну а дальше **маячат** уже другие}.

Поиск слова

В диссертации [Николаева 2013] было описано движение рукой, сопровождающее ситуации, когда говорящий по той или иной причине затрудняется

продолжить свою речь: например, не может вспомнить слово или меняет стратегию речи, так что вынужден на ходу ее корректировать. Очень часто эти моменты в речепорождении сопровождаются круговым жестикуляционным движением в сагиттальной плоскости, которая была названа автором диссертации «метафорой потока»: в тот момент, когда речевой поток затруднен, затормаживается, говорящий как бы подталкивает его круговыми движениями руки и рука в данном случае осуществляет речевой поток вместо собственно речи. Ряд контекстов такого плана есть и в нашей базе данных. Мы считаем, что логично включить эти контексты в данный раздел, поскольку круговое движение рукой в этом случае символизирует ход речи, продвижение вперед, развитие речевого и смыслового процесса¹⁰.

9.8_8

э ∪{логика доказательства **такого ну...**} **такой** картины мира; простых **ката...** ∪{э... асимметрических катализаторов}; **докладах** ∪{эээ **обсуждениях**}; ∪{**значит на основе э значит** придания геометрического статуса}; и оказывается, вот это вот ∪{первичные э первичные} конструкции; скажем это маркер ∪{э} введения примера; но это не та фразеология, ^м{ко... которая} идиоматика; ∪{ну... поглощают из... утишают} волну; ∪{**а... э... бесстру...** из бесструктурных точек} мы физики, по большому счету, построить не можем; надо... ∪{я боюсь что по биологическим соображениям мы просто не сможем}; то вот эти вот софт-гамма-репитеры, они имели возможность... (({не имели возможность, а просто повторялись}); и **э это должно быть...** ∪{как правило **это более сложный способ** указания на денотат}; это есть та самая **э** ∪{**значит** виртуальная анимация}; ∪{там **такая э третья вот** ветка, это индоевропейцы}; и не будет соответствия ∪{той тео... **э той конструкции**, которую вы строите}; ∪{в этом самом э так сказать} котле; ∪{ммм ну можно ее} построить по-другому; мы должны **выдать** ∪{э **выдвинуть** такие} постулаты по этой модели; и естественно... ∪{**при... при** том же проценте}; ∪{и эти вот **э выра... э конструкции**}; аппарат ∪{дифференциальных уравнений и теорий **значит теорий... задач** на собственные значения...}.

9.8.3. Повторяющиеся события

На образе колеса, которое катится вперед, постоянно повторяя одно и то же движение, основывается и группа контекстов, которая в разных формах включает в себя идею повтора одного и того же компонента, идею цикла.

¹⁰ Здесь нужно заметить, что ситуация поиска слова может сопровождаться не круговыми, а симметричными колебательными движениями (чаще всего — перебором пальцев). Колебательное движение в этом случае передает идею неуверенности говорящего в правильном выборе словесного воплощения его мысли.

Лексические средства

9.8_9

которые [⌘]{могли бы **реплицироваться**}; ∪{наука работает с **повторяемыми, воспроизводимыми**} явлениями; [⌘]{**постоянно** подпитывая его и в том и в другом} желании; [⌘]{не удовлетворяет ему и классическое **броуновское движение**}; и у него ∪{**без конца** «так сказать», «короче говоря» [*интонация перечисления*]}; ∪{оно **неоднократно** было уже в составе других звезд}; [⌘]{**повторяя** эксперимент}; {{{{они **постоянно** возникают в процессе}}}}; {{{{**все время...** новые открытые частицы}}}}; ∪{такие задачи, у которых есть такие **регулярные** вставки}.

Синтаксические средства

Идея повтора лежит в основе синтаксической конструкции перечисления; совершенно естественно, что эта конструкция достаточно часто сопровождается круговыми движениями:

9.8_10

○{картина} культуры, ^{подхват}{экологии,} там каких-то ^{подхват}{социальных отношений}; ∪{земледелия, скотоводства, разных типов жилища и так далее}; глаза [○]{с крыльями}, глаза ^{подхват}{так}, глаза ^{подхват}{сяк}; ∪{которая была форпостом, крепостью и чем угодно}; карты типа ●{общегеографических, физических, топографических}; ∪{и внутренняя форма, и в основном лексический состав}; ∪{если это нефорсированный контекст, если понятно, что здесь сказано}; будем ∪{находить, вспоминать, слышать}; там [⌘]{нейропептиды и так далее}; ∪{в честь богинь греческих, римских, древнегерманских}; ∪{внутри них понимание, что такое инвестиционный климат [*интонация перечисления*]}; с физикой, ∪{с гравитацией, с метрикой} четырехмерного пространства; ∪{за счет выделения его с океанов или с суши}; скажем, ∪{по «Эддам» и сагам Скандинавии}; ∪{ты восходишь к Осирису, побеждаешь смерть, возвращаешься}.

9.8.4. Тотальность, целостность, большое количество

9.8.4.1. Всеобщность и целостность

Большую группу контекстов, которые сопровождаются круговыми движениями, составляют контексты, включающие в себя компонент 'тотальность', 'всеобщность'. В основе использования круга, окружности как символа всеобщности может лежать, во-первых, круговой характер горизонта — горизонт, т. е. линия, которая очерчивает **всё, что доступно взгляду человека**, явля-

ется окружностью. Во-вторых, идея всеобщности может основываться на том, что у окружности, в отличие от всех остальных планиметрических фигур, в том числе и кривых, нет специально выделенных точек, например точек, обозначающих вершины углов многоугольников, или точек, которые расположены к наблюдателю ближе, чем остальные точки, как в случае кривых: все точки окружности совершенно идентичны по отношению к наблюдателю, а следовательно, их множество нельзя разбить на отдельные подмножества; таким образом, точки, составляющие окружность, символизируют собой не разбиваемое на части множество, что и может передавать идею как всеобщности, так и целостности. В-третьих, круговое движение обозначает, как мы уже писали выше, объект круглой **формы**, а квантор общности *весь* склонен характеризовать изображаемый объект как раз с точки зрения его формы¹¹.

9.8_11

вот завершилось [⌚]{**абсолютное** доказательство}; [⌚]{а **все** формулы, которые}; хотя [⌚]{**всё** это были европеиды}; [⌚]{**полные** эквиваленты}; тот, который [⌚]{творит **всё**}, тот, кто [⌚]{есть **всё**} кто есть [⌚]{целостность}; что свойства [⌚]{всего} кластера; [⌚]{**все** персонажи } говорят [⌚]{**абсолютно** одинаковым} языком; а [⌚]{**всё** дело тут вот в чем}; местность [⌚]{со **всей** реальной ситуацией}; которые [⌚]{**всегда** сложно приспосабливались к нынешней жизни}; это мы [⌚]{все время} так жестикулируем; **полностью** [⌚]{перестраивает} [⌚]{подхват} {работу} лексикографа; требуется не [⌚]{**весь** язык математики}; и [⌚]{**всё** остальное}; [⌚]{если **всё** это отмести}; [⌚]{**весь** осадок}; на [⌚]{**всю** страну}; [⌚]{**всех** лагранжанов, которыми физики пользовались}; [⌚]{**вся** видимая материя}; была **полная** [⌚]{изотропия}; [⌚]{во дворе уже **всё** горит}; [⌚]{комбинировали **все** эти геометрии}; [⌚]{**всё** вылеплено из глины}; [⌚]{но я готов работать во имя этого в течение **всей** своей жизни}; [⌚]{**всю** область} применения [⌚]{разума}; [⌚]{делает **всё в целом**}; потому что [⌚]{у нее **все** персонажи}; [⌚]{допустим, **весь** Томас Манн он еще не свободен}; мы выбросим [⌚]{**всё** нецензурное}; [⌚]{и поэтому, чтобы геометризовать **все** другие...}; в условиях [⌚]{**всех** перемен}; вот [⌚]{из **всех** четырех взаимодействий}; [⌚]{и **все** они восходят}; [⌚]{**всю** Вселенную можно родить}; [⌚]{**всю** Вселенную так создать}; и [⌚]{возможность порождения} **всех** этих; что [⌚]{**все** они...}; «цивилизация» — это [⌚]{**всеми**, от кого зависит?}; и для того, чтобы описать [⌚]{**все** физические взаимодействия}; [⌚]{при **всём** уважении к этому показателю}; [⌚]{но так мы можем оценить **полную** массу}.

Идея тотальности, полноты, отсутствия исключений передается также словом *мир* ‘mundus’ и его синонимами:

¹¹ Более подробно круговое движение как регулярный аккомпанемент кванторных слов со значением всеобщности будет обсуждаться в § 11.3.2.3.

9.8_12

каким же образом \odot {в мире}; \odot {и родится целая **Вселенная**}; \odot {с материальным **миром**}; \circ {по **миру** распространились}; \cup {тоже здесь ограничивается} **мир**; **интернационализация** [*т. е. привлечение к исследованию ученых всего мира*] \odot {в природе} исследования гамма-всплесков; без \odot {совместных} исследований этой проблемы; \sqcup {либо спокойный хороший **мир** с известным концом}; \odot {**миры** создаются в результате движения и разрушаются}; \circ {сценарий окружающего **мира**}; \cup {осознание **цивилизацией**}; \circ {**мир** есть вакуум}; \sqcap {ну в нашей **Вселенной** 10 в восьмидесятой частиц}.

Идея всеобщности передается также кванторными словами *любой, каждый*¹²:

9.8_13

\odot {то есть там можно искать в **каждом** десятилетии}; \cup {**любая** ошибка}; \odot {**любой** человек}, который бывает в Египте; \cup {каждый из} множ... подмножества.

Отсутствие в окружности специально выделенных точек приводит к тому, что окружность может осмысливаться как символ целостности, единства объекта, его обобщенности (т. е. отвлеченности от частных).

Целостность

9.8_14

\odot {можно считать **однородной**}; \odot {в целом} (2X); \cup {в целом}; \circ {но симметрия} при этом \circ {**в целом**} остается; кто есть \odot {целостность}.

Единство, объединение в одно целое

9.8_15

две нейтронные звезды... \sqcup {сливаются}; нульмерные бесструктурные точки \odot {сопрягаются}; где \odot {совпадает} и актуальное значение, и внутренняя форма; \llbracket {это нужно для **синтеза**}; которые, возможно, \cup {сводятся тоже в одну} макросемью; если \cup {нейтронные звезды} могут... \cup {**сталкиваться, сливаться**}; я просто назвал эти... \sqcap {**конгломераторами**}; \cup {**свести** это все-таки} к **одному**; \cup {несомненно} это... **одна семья**; стали их \cup {соединять}; а частицы и поля \odot {вы объединили}; и без \odot {[пауза]} **совместных** исследований.

¹² О том, почему круговое движение более характерно для кванторного слова *весь*, чем для других кванторных слов со значением всеобщности, мы подробно расскажем в § 11.3.4.

Обобщенность, обобщение, отвлечение от частных и конкретики

9.8_16

⌚{общая размерность пространства-времени} двадцать шесть; ⌚{ну вообще роботизированных телескопов}; ⌚{в общем}; ⌚{в основном}; совпадает... и ∪{в основном} лексический состав; на... ○{символическом} и подхват{метафорическом} языке; вот ∪{общая схема} инарисована; ((({писался в основном эпос}); потом через греческие ⌚{генерализации}; ∪{и обобщению этого понятия}; **итог**... ∪{вот этой первой теме нашего обсуждения}.

9.8.4.2. Большое количество, большой объект

Идея тотальности, всеобщности легко трансформируется в идею большого количества, поскольку *всё* — это некоторый максимум, **больше** которого ничего найти нельзя. Вполне естественно, что мы находим значительное количество контекстов, в которых круговым движением сопровождаются семантические компоненты ‘большой’ и ‘много’:

9.8_17

это ⌚{большая часть}; ⌚{в больших объемах}; это ⌚{огромная пасть ада}; ○{максимальная жизнь}; это ∪{громадная} группа языков; до состояния ∪{этого муравейника [муравейник применено к человечеству, т. е. к большому количеству людей]}; ●{вот эти бесконечные матрицы}; **большой** ⌚{охват пространственный}; ○{информация по всплескам} **накапливалась-накапливалась**; ∪{через несколько миллиардов лет **расширится**}; которые бы ∪{повышали оптическую чистоту}; ∪{удваивая через каждые} полтора года; можно ∪{добавить} звук; **повышали** ∪{в узком регионе}; ⌚{это **богате́йшая** область}; это достаточно ○{дорогое} и достаточно ^{подхват}{сложное} удовольствие; ∪{то есть брать очень **много** контекстов}; и ⌚{берем только то}, где ⌚{**много**}; ⌚{из этих тысяч}; то есть я ⌚{вижу уже в **массе** работ}; ⌚{измерение оптической активности **нескольких тысяч** кристаллов}; ⌚{сняв **сотни, тысячи** фильмов о контактах}; ∪{много чего}; можно ((({доказать очень **многие** теоремы}; ∪{поглощая **огромное количество** материи}; ∪{тут **много** говорилось и про интерпретацию}.

9.8.5. НЕОПРЕДЕЛЕННОСТЬ

Значительную группу составляют контексты, в которых на поверхностном уровне с помощью, прежде всего, неопределенных местоимений выражена идея неопределенности:

9.8_18

с [⌘]{**некими** опасностями}; [⌘]{видимо, правда **где-то** посередине}; [⌘]{но в этой ситуации уже **какие-то** иные} законы действуют; [⌘]{в силу своих **каких-то** эмоций}; о [⌘]{**некоторой**} подхват{евразийской семье}; вот [⌘]{в каком-то} предсуществовании; даже если исключить [⌘]{**какие-то** варианты}; [⌘]{в **каких-то** зеркальных изомерах **каких-то** веществ}; [⌘]{накапливались **какие-то** погрешности}; шумеры [⌘]{контактировали **где-то**}; идея [⌘]{какого-то} само... [самоорганизации]; это [⌘]{**какой-то** набор}; [⌘]{и **как-то** очертил **какие-то** объемы}; или [⌘]{там} в **каком-то** [⌘]{объеме}; [⌘]{и возник **какой-то**} [⌘]{асимметричный}; [⌘]{которое} **то ли** нужно, **то ли** нет; только [⌘]{определенный тон [определенный в значении 'некоторый']}; [⌘]{а можно ли **каким-нибудь** образом посмотреть, ну, скажем, нейробиологию этого процесса?}; [⌘]{**каким-то** прообразом вакуума}; [⌘]{имеет массу **немного** больше солнечной}; [⌘]{для **какого-то** описания}.

К этой же группе примыкают контексты, в которых используются те или иные дистанцирующие конструкции и лексемы:

9.8_19

объяснить **там** [⌘]{скрытыми параметрами, на основе вот классических понятий}; то есть [⌘]{теоретически} это возможно; [⌘]{**так называемый** гравитационный радиус}; **как бы** являются [⌘]{ну, кухней внутренней физики}; и о других, **как говорится**, [⌘]{(вкладах}; что [⌘]{это **там** дельта Нила}; [⌘]{которая содержит в себе **там** апелляцию}; [⌘]{то есть **вроде бы как бы** внутренняя форма совпадает; [⌘]{так что уже **как бы** равно нулю не может оказаться; [⌘]{это **как бы** электрически вырожденное состояние, а не скорость}; [⌘]{зритель **как бы** пролетает}.

В эту же группу контекстов входят те, в которых используется ирреальная модальность, а также ряд лексем, семантика которых включает компонент 'неопределенность':

9.8_20

природа [⌘]{**нащупывает** вот ту устойчивую} структуру; [⌘]{с критическим поведением}, с [⌘]{**неустойчивостью**}; [⌘]{**можно было бы** и так}; [⌘]{экспериментаторы **фантазируют**, как же решить вот такую} проблему; [⌘]{**флуктуации** вакуума}; если бы [⌘]{существа **были бы**} двумерные; [⌘]{**вероятно** выживающий мир}; [⌘]{если мы **предположим**, что испарения}.

9.8.6. ТРАНСФОРМАЦИЯ ОБЪЕКТА

В последнюю из обнаруженных нами групп входят контексты, в которых описывается то или иное действие, приводящее к трансформации объекта дей-

ствия, реже — те, в которых фиксируется некоторая манипуляция объектом/объектами для достижения той или иной цели. Обычно это синтаксические конструкции с прямым дополнением или пассивные конструкции, где объект выражен подлежащим (предикат в большинстве случаев описывает действие, контролируемое субъектом):

9.8_21

^п{[пауза]} ученые, которые **эксплуатируют спутник**; процессы ^п{**превращения**}, ^п{**образования**} хиральных **органических соединений**; ^п{[пауза]} то, что начали **скот резать**; ^п{будут **размазаны разрушены**} **протоны нейтроны**; **сложнейшие вещи** ∪{студентам мог **объяснить** очень просто}; ((({и числа структурировали} эти формы; ну я ∪{**разработал**}, как мне разрезать его; ^п{**определяют способность** кристаллизаться}; ^п{квантовать} ^п{систему}; **о**{описывающее} ну некую **систему**; потом академик ^п{Павловский **подхватил** это дело}; ^п{отбираем контексты}; а как же **сделать** ^п{такие} **системы**; ^п{сделал я эти **мышеловки**}; ^п{в котором **написать толкования**}; но ∪{для **ее решения**}; ∪{на уровне тех **понятий**, с которыми мы **работаем**}; чтобы ∪{**построить** то самое **распределение**}; ((({и **сделать** объектом исследования}; ^п{[пауза]} как **перевод леммы**; он ∪{**отрабатывает**} вот этот **двигатель**; тот же снимок, но уже ∪{**пропущенный**} через мозги; то есть ∪{превращение левого-правого}; на самом деле наоборот, ∪{**провоцирует** вот эти вот} **ощущения**; ∪{и их переводишь}; потому что ^п{когда мы **включали**} в тезаурус; **нанесены** ∪{[пауза]} магнитные **частицы**; **изменяем** ∪{**среду** своего существования}; вот ∪{тогда она могла и **дать**} **гамма-всплеск**; ∪{и **делает его** тем самым живым... океаном}; вопрос — ∪{как **найти механизм**...}; которые ∪{использовались для **расчетов**} **наводнений**; ∪{тут нужно **менять** уже самые исходные **интуиции**}; ∪{так мы должны **получить** специальное **разрешение**}; ^п{[пауза]} **используя методы**; ^п{улучшая [смена стратегии, обрыв фразы]}; ^п{мы должны **выдвинуть** такие **постулаты**}; **они будут** ∪{**взаимно уничтожаться**}; а Эйнштейн уже ^п{**связывал**} дифференциальную **геометрию**.

9.9. Соотношение типов круговых движений и типов контекстов

В этом разделе мы приведем статистические данные, которые показывают, как и в какой степени типы круговых движений связаны с перечисленными в предыдущем разделе семантическими группами. Соответствующие данные приведены в табл. 9_11, которая демонстрирует, что контексты, сопровождаемые круговыми движениями, делятся на несколько групп:

1) 'объектная группа', для которой характерны круговые движения *симметричная окружность*^{с)} и *шар*^о, — это группы контекстов 'круглый объект', 'объект' и 'всеобщность + большой';

2) группа 'траектория', для которой характерны круговые движения *динамическая окружность*^у и *циклоида*^м, — это группы контекстов 'круговая траектория', 'повтор', 'поиск слова' и 'развитие';

3) группа 'трансформация объекта', для которой характерны движения типа *свиток*^р и *циклоида*^м;

4) группа 'неопределенность' — движение типа *свиток*^р.

Таблица 9_11

Тип контекста Тип кругового движения	'круглые объекты'	'объекты'	'круговые траектории'	'развитие'	'поиск слова'
Динамическая окружность ^у	<u>19</u>	<u>12</u>	21	13	20
Симметричная окружность ^{с)}	9	15	0	<u>2</u>	0
Свиток ^р	<u>0</u>	1	2	2	0
Круг ^о	1	3	1	0	0
Циклоида ^м	0	0	0	10	1
Эксцентрические окружности ^{с)}	0	0	0	2	1
Шар ^о	28	12	1	3	

Тип контекста Тип кругового движения	'повторы'	'всеобщность' + 'большой'	'неопреде- ленность'	'трансформа- ция объекта'
Динамическая окружность ^у	17	45	21	20
Симметричная окружность ^{с)}	1	38	<u>2</u>	<u>0</u>
Свиток ^р	1	<u>3</u>	11	14
Круг ^о	0	1		1
Циклоида ^м	4	5	5	6
Эксцентрические окружности ^{с)}	2	5	1	2
Шар ^о	1	16	<u>3</u>	<u>1</u>

$\chi^2=252,13$, $p \leq 1,73-29$, распределения достоверны, параметры связаны

Типы круговых движений *круг*^о и *эксцентрические окружности*^{с)} не демонстрируют каких бы то ни было тяготений ни к какой из выделенных семантических групп. Поскольку эти движения используются в жестикуляции достаточно редко, то такое отсутствие тяготения может объясняться просто недостаточностью материала. По общим соображениям *круг*^о должен тяготеть к 'объектной группе', а *эксцентрические окружности*^{с)} — к группе 'траектории', но это нуждается в дополнительной проверке.

Если мы наложим на результаты табл. 9_11 данные табл. 9_10, то получим следующие соответствия:

1) 'объектная группа' — осуществляется преимущественно во фронтальном плане, однократно, двумя руками, тяготеет к конфигурации ладони *держущая рука*;

2) группа 'траектория' — осуществляется преимущественно в сагиттальном плане, многократно, одной рукой, тяготеет к конфигурации ладони *указательный палец*;

3) группа 'трансформация объекта' — осуществляется в основном в сагиттальном плане, многократно, одной или двумя руками; в случае если осуществляется одной рукой, тяготеет к конфигурации ладони *указательный палец*;

4) группа 'неопределенность' — осуществляется в сагиттальном плане, многократно, двумя руками.

Можно подвести некоторые итоги рассмотрения основных круговых движений в русской жестикуляции.

1. Объектная группа круговых движений (*симметричная окружность*^{с)} и *шар*^о) используется для обозначения объектов стабильной структуры. Будучи объектами, они располагаются во фронтальном плане, т. е. в зоне видимости одновременно говорящего и слушающего. Стабильность же их структуры передается симметричным и однократным характером круговых движений, *симметричной окружности* и *шара*, — говорящий как бы складывает объект из двух полуокружностей или полушарий, и этот объект устойчиво стоит в зоне коммуникации между говорящим и слушающим. При этом конфигурация *держущая рука* придает этому объекту объем, а следовательно, вес, а следовательно, устойчивость. К жестикуляционной метафоре объема и веса восходит и смысловой компонент 'большой', который также передается круговыми движениями этой группы.

2. Идея 'всеобщности', передаваемая с помощью *симметричной окружности*, трактует множество как целостный объект, имеющий форму и не способный к дальнейшим трансформациям и развитию ввиду абсолютной, конечной полноты того свойства, которое характеризуется соответствующим кванторным словом.

3. Группа круговых движений 'траектория', осуществляясь в основном в сагиттальной плоскости, фиксирует говорящего как точку отсчета некоторого движения. Фиксация начальной точки, говорящего, задает некоторый вектор движения, что и отражает семантику траектории. Группа контекстов 'развитие', для которых более характерна *циклоида*^м, а не *динамическая окружность*^о, фиксирует два типа направленных движений: 1) прямой вектор,

вдоль которого раскручивается *циклоида*^м, — он передает идею развития во времени, и 2) последовательность направленных друг за другом дуг, которые передают идею отдельных квантов, шагов этого развития вдоль оси времени.

4. Отдельно следует отметить группу контекстов ‘поиск слова’, которые имеют метатекстовый характер и никак не связаны с конкретным лексико-синтаксическим наполнением фразы. В случае если говорящий испытывает затруднения с построением фразы, жестикуляция (*динамические окружности*∪) замещает собой прерванный речевой поток и продолжает речь жестикуляционными средствами («метафора (речевого) потока» по [Николаева 2013]).

5. И наконец, отдельного обсуждения требует жестикуляционное сопровождение групп ‘неопределенность’ и ‘трансформация объекта’, которые демонстрируют отчетливое тяготение к круговому движению типа *свиток*^м. Как мы уже писали выше, движение *свиток*^м раскладывается на две составляющие — колебательное движение типа *весы*∫ и круговые движения *динамическая окружность*∪ или *циклоида*^м, исполняемые поочередно каждой рукой.

С нашей точки зрения, в группе ‘неопределенность’ колебательное движение *весы*∫ используется в значении ‘неуверенность’, а круговое движение — в значении ‘повтор’. Таким образом, неопределенность здесь может быть истолкована как ‘неуверенность говорящего в выборе объекта или события из множества сходных (повторяемых) объектов или событий’, что объясняет тот факт, что подавляющее число контекстов, которые сопровождаются круговым движением *свиток*^м в значении ‘неопределенность’, включают неопределенные местоимения.

Что касается группы контекстов ‘трансформация объекта’, то мы трактуем включенное в него колебательное движение *весы*∫ как имеющее значение ‘разнообразие’, а круговые движения типа *динамическая окружность*∪ или *циклоида*^м — как относящиеся к группе ‘развитие’. Таким образом, использование кругового движения типа *свиток*^м в значении ‘трансформация объекта’ может трактоваться как ‘развитие, изменение, преобразование объекта в различных направлениях и аспектах’.

9.10. Тип сложных траекторий как диагностический признак

Жестикуляция является наименее контролируемым компонентом устного высказывания как мультимодального явления: если отбор лексики, выбор синтаксических конструкций, общая структура высказывания как целого строится говорящим в существенной части осознанно, то в жестикуляции го-

ворящий отражает смысл и структуру своего высказывания преимущественно бессознательно. Как следствие, закономерности, выявленные с помощью исследования больших корпусных массивов жестикуляционных данных, могут служить довольно надежным инструментом для понимания когнитивных намерений и представлений говорящего в момент построения данного высказывания.

В нашей базе данных есть несколько контекстов, сопровождаемых колебательными и круговыми движениями, которые допускают двойную трактовку: с лексико-синтаксической точки зрения они попадают в группу контекстов А (где и были учтены при статистическом анализе), но с жестикуляционной точки зрения они должны быть отнесены к группе Б, т. е. использованный в них тип жестикуляционного движения не совпадает с их содержанием. Кроме того, в базе остались контексты (небольшое число), которые не попадали ни в одну группу и остались в результате за пределами анализа. Мы хотели бы проиллюстрировать, что в таких случаях жестикуляция 1) акцентирует в высказывании тот смысловой компонент, который кажется говорящему наиболее существенным в данный момент, 2) добавляет в план выражения высказывания семантический компонент, который реально не выражен ни лексически, ни синтаксически.

В § 9.3.2 мы привели пример $\uparrow\bar{\uparrow}$ {она немножечко все время} дергается, который истолковали как относящийся к семантической группе ‘несущественное по размерам отклонение от базовой линии’. Однако, как видим, сопровождается эта фраза колебательным движением типа *противофаза* (*весы* $\uparrow\bar{\uparrow}$), основными значениями которого, как мы показали, являются ‘двойственность’ и ‘разнообразие’. Для первого компонента в данном контексте нет никаких оснований, а вот компонент ‘разнообразие’ (в т. ч. — различные направления) содержится в семантике глагола *дергаться*. Таким образом, на основании жестикуляции, осуществляемой говорящим, мы можем предположить, что в центре его внимания находится не смысловой компонент ‘несущественное отклонение’, а смысловой компонент ‘разнообразие’ и колебательное движение в данном случае вызвано глаголом *дергаться* не в значении ‘несколько отклоняться от базовой линии’, а в значении ‘совершать резкие неконтролируемые движения в разных направлениях’.

В этом же параграфе контекст ∇ {для создания новых} материалов и так далее, в котором используется противофаза типа *лыжи* ∇ , мы истолковали как ‘неполноту списка, несущественную с точки зрения говорящего’. Однако и здесь говорящий использует колебательное движение *противофаза* в значении ‘разнообразие’ — и тем самым акцентирует не маркер открытого списка *и так далее*, а синтагму *новые* [различные] материалы.

Обратные примеры. В § 9.3.5 в контекстах $\mathfrak{O}\{\text{после вот этих вот всяких штук}\}$, $\mathfrak{H}\{[\text{разных}] \text{ функциональных белков}\}$ говорящий вместо колебания типа *противофаза*, которое определяется наличием (реальным или потенциальным) компонента ‘разнообразие’ в семантической структуре данных контекстов, использует симметричные колебания типа *тумблер*, *осцилляция* и *перебирать пальцами*, а следовательно, акцентирует в высказывании не компонент ‘разнообразие’, а компонент ‘несущественность’ (*всякие штуки* — это не столько **разные** штуки, сколько **неважно какие** штуки; *функциональные белки* — это не *разнообразные белки*, а *несущественно, какие точно функциональные белки*).

Аналогичные примеры можно обнаружить и в группе круговых движений. Так, в § 9.8.1 в группе ‘объекты’ мы видим контекст $\mathfrak{M}\{\text{и углы этого кубика}\}$ *высветились бы*, где круговое движение *свиток* формально относится к стабильному объекту *кубик*. Однако на самом деле, по-видимому, говорящий использует это колебательно-круговое движение в значении ‘трансформация объекта’, что и подтверждается дальнейшим текстом — *и все равно получилась бы сферическая черная дыра*, т. е. углы кубика из пыли трансформировались бы в свет (*высветились бы*), а сам кубик превратился бы в черную дыру.

Аналогичным образом в § 9.8.2 мы видим контекст *как во времени* $\mathfrak{O}\{\text{меняется}\}$ *изображение*, который мы, основываясь на семантике словосочетания *меняться во времени*, отнесли к группе контекстов ‘движение вперед, развитие’. Однако, как видим, говорящий вместо стандартных для ‘траекторий’ динамической окружности или циклоиды использовал круговое движение *шар*, тем самым давая нам знать, что в центре его внимания в этом контексте находится не идея развития, а идея объекта и жестикуляция относится не к словосочетанию *меняться во времени*, а к слову *изображение* (ср. примеры из § 9.8.1 $\mathfrak{C}\{\text{образ идеальной лаборатории}\}$ *такого типа*; $\mathfrak{O}\{\text{картины реконструированной}\}$, где слова *образ* и *картина*, точно так же, как *изображение*, сопровождаются круговыми движениями *симметричная окружность* и *шар*).

Приведем также несколько примеров контекстов, которые мы не включили в исследование, поскольку формально они не подпадали ни под одну группу. Например, фраза

9.10_1

если не в $\mathfrak{C}\{\text{определении}\}$, то хотя бы интуитивно

показывает, что слово *определение*, сопровождаемое круговым движением *симметричная окружность*, воспринимается говорящим как объект стабильной структуры. Во фразе

9.10_2

ошибка в пилотировании ¹⁰{небольшая} была

словоформа *небольшая* сопровождается круговым движением типа *свиток*, что добавляет во фразу прагматический компонент ‘говорящий подает суть данной ошибки как неопределенную, не считая нужным уточнять, в чем именно она заключалась’. Контекст

9.10_3

¹¹{документы выбросили}, ¹²{и скотину} выгнали

сопровожаемый колебательным движением типа *лыжи*¹³, показывает, что фраза, с точки зрения говорящего, содержит семантический компонент ‘разнообразии’, — жест подчеркивает разнообразие выброшенных из горящего дома документов и разнонаправленность движения скотины, которую выгнали из горящего коровника. Во фразе

9.10_4

было критическим ¹⁴{[пауза]}¹³ для, так сказать, понимания, вернее, так, — не для понимания, а для...

наличие колебательного движения *противофаза* подчеркивает прагматический компонент высказывания — неуверенность говорящего в том, что именно он собирается сказать (далее идет дистанцирующий компонент *так сказать* и смена лексико-синтаксической стратегии). И последний пример —

9.10_5

¹⁵{всплески называются по дате их происхождения}.

Здесь колебательным движением типа *тумблер* говорящий сопровождает фразу, которая представляет собой некоторое замечание в скобках, ремарку в сторону, пояснение для профанов, несущественное с точки зрения основной фабулы беседы. Именно несущественность этого отступления и передается колебанием *тумблер*.

В заключение приведем таблицу, в которой подытожим изложенное в главе. Перечисленные в таблице жестикуляционные маркеры могут, как мы показали, служить достаточно надежным подспорьем в семантическом толковании устного высказывания.

¹³ В этом примере противофаза *лыжи* сочетается с конфигурацией *пальцы в замок*, что придает колебательному вертикальному движению несколько своеобразный характер.

Подытоживая обсуждение жестикуляции в главах 6—9, можно констатировать, что три декартовых оси и сложные траектории в русской жестикуляции — с точки зрения топологии жеста — имеют разные доминанты, и эти доминанты можно упорядочить по нарастанию предметного, конкретного компонента в значениях, передаваемых с помощью направления и траекторией движения руки/головы.

Таблица 9_12¹⁴

Тип движения	Значение
Противофаза	‘неуверенность’, ‘двойственность’, ‘разнообразие’
Симметричные колебания (перебирать пальцами, осцилляция, метроном, тумблер, смена зоны)	‘неуверенность’, ‘несущественность’, ‘точка отсчета’
Динамическая окружность	‘круговые траектории’, ‘поиск слова’, ‘повторы’, ‘всеобщность’, ‘большой’, ‘неопределенность’, ‘трансформация объекта’
Симметричная окружность	‘объекты’, ‘всеобщность’, ‘большой’, ‘круглые объекты’
Свиток	‘неопределенность’, ‘трансформация объекта’
Циклоида	‘развитие’, ‘трансформация объекта’
Шар	‘круглые объекты’, ‘объекты’, ‘всеобщность’, ‘большой’

Действительно, сагиттальная (коммуникативная) и поперечная (когнитивная, эвиденциальная, аксиологическая) оси передают в основном в высшей степени абстрактные значения, связанные с временными, эвиденциальными и аксиологическими противопоставлениями. Эти две оси условно можно считать **грамматическими**. Вертикальная ось ориентирована на более конкретные значения — лексико-синтаксические и прагматические (типы иллокуций). Сложные траектории (крути и колебания) характеризуются подавляющей лексической доминантой и, являясь траекториями, функционируют уже практически как конфигурации ладони, которые в зоне иконической жестикуляции имеют конкретный лексический характер. В следующей главе будут описаны конфигурации ладони, связанные с соединением пальцем (*кольцо*, *щепоть* и проч.), и конфигурация *кулак*, и можно будет убедиться в том, что по признаку предметности, материальности, конкретности передаваемых этими конфигурациями значений они очень близки описанным в данной главе сложным траекториям. Сказанное можно подытожить в табл. 9_13.

¹⁴ Полужирным выделены основные значения или значения специфичные именно для данного типа движения.

Таблица 9_13

Компонент жеста	Характеристика	Доминанта
Сагиттальная (коммуникативная) ось	направление	грамматика
Поперечная (когнитивная) ось		эвиденциальность и оценка
Вертикальная (лексико-синтаксическая) ось	траектория (дуга) и направление	лексика, синтаксис, тип иллюстрации
Сложные траектории	траектория	лексика
Конфигурация ладони	объект	

Безусловно, эта схема слишком упрощает реальное положение дел, но мы старались отвлечься от частных и периферийных явлений и говорить только о центральной функциональной зоне таких «неизбежных» компонентов ручных и головных жестов, как направление и траектория движения руки/головы и конфигурация ладони.

10. Конфигурации ладоней

Условные обозначения:

↻ — перо

★ — собственно щепоть

☞ — точь-в-точь

▲ — троеперстие

✊ — кулак

☞ — держащая рука

☞ — движение вперед

⤿ — выгнутая дуга

⤿ — кивок сверху вниз

‡ — схема «пересечение»

⚡ — схема «радикальное пересечение»

⊕ — симметричная окружность, дуга

LH, RH — левая, правая рука

2H — две руки

10.1. Семантика соединенных пальцев в русской жестикуляции

10.1.1. Вводные замечания

В этой главе мы подробно опишем функционирование в русской жестикуляционной системе двух жестикуляционных явлений: 1) группы конфигураций, основанных на соединении пальцев (самые известные из них — конфигурации *кольцо* и *щепоть*), и 2) конфигурации *кулак*. Безусловно, русская жестикуляционная «лексика» не исчерпывается этими конфигурациями. В предыдущих главах много было сказано о конфигурации УП (указательный палец), а также было сделано несколько замечаний о конфигурации *держащая рука*. Но семантические и изобразительные возможности ладони этим не исчерпываются. Есть еще конфигурация *угол*, довольно подробно описанная Ж. Кальбрис в ее книге 2011 года, — конфигурация, которая, по-видимому, имеет в русской жестикуляции в качестве основных доминант семы 'уровень' и 'предел'. Часто фигурирует в нашей базе данных конфигурация *маленькое расстояние*: большой и указательный палец задают в качестве образца маленького расстояния промежуток между подушечками этих двух пальцев. Большое количество конфигураций имеется у открытой ладони. Мы не ставим перед собой задачи объять необъятное — прежде чем браться за описание этого материала, следует собрать соответствующие базы данных. Таким образом,

в этой главе мы коснемся только тех конфигураций, объем информации по которым мы считаем на данный момент достаточным: база данных по соединенным пальцам включает почти 600, а по конфигурации *кулак* — чуть менее 400 жестоупотреблений, что вполне достаточно для предварительных выводов.

В первой части главы будут проанализированы основные значения, которые имеют в русской жестикуляции конфигурации ладони/рук, в качестве основного компонента включающие в себя соединение пальцев. Две основные конфигурации такого типа уже неоднократно были предметом исследований, прежде всего на материале итальянского языка. Этими конфигурациями являются *кольцо* (*ring*, см. [de Jorio 1832/2000; Munari 1963; Efron 1972; Morris et al. 1979; Diadori 1990; Kendon 2004; Calbris 2011]) и *щепоть* (*purse-hand* рука-кошелек [Morris et al. 1979], *finger bunch* пальцевая связка [Kendon 1995], итал. *grappolo* связка, кластер [Kendon 2004], *pyramid* пирамида [Calbris 2011]). Ж. Кальбрис на французском материале различает два типа кольца — *finger-nail pincers* (букв. пинцет, щипцы, образованные ногтями) и *finger pinch* (букв. щепотка, щипок пальцами).

Описать представляющиеся на сегодняшний день консенсусными этимоны (и производные от них метафорические переносы) этих конфигураций рук можно цитатой из [Kendon 2004: 236, 238, 240] (перевод и шрифтовые выделения мои. — Е. Г.):

<жесты, включающие в себя конфигурацию *grappolo* ‘связка, кластер’,> основываются на мотиве **вычленения чего-либо важного и привлечения к этому важному внимания слушающего... выражают идею ‘суть’, ‘сущность’, ‘ядро’, ‘сердцевина’** чего-либо. <...>

С нашей точки зрения, все конфигурации руки, включающие в себя *кольцо*, восходят к ситуации удержания чего-либо между кончиками большого и указательного пальцев. <...> Мы согласны с Десмондом Моррисом... в том, что можно выделить группу жестов, которые используют конфигурацию «кольцо» и которые восходят к ‘точному захвату’ [*precision grip*. — Е. Г.], когда большой и указательный пальцы используются, чтобы взять и удержать что-либо маленькое. Как мы можем видеть, ...все жесты, основанные на этой конфигурации, включают в себя **идею точности, четкости, ясного изложения какого-либо факта или идеи**.

Аналогичная идея (захвата, собирания) лежит и в основе группы жестов, включающих в себя конфигурацию *щепоть*. Однако, как пишет далее А. Кендон,

способ захвата, а следовательно, и те семантические импликатуры, которые лежат в основе этих двух групп жестов, различны. В случае щепоти объект либо сжимается пальцами, либо же пальцы поднимают объект, имеющий средний или нереле-

вантный размер, либо пальцы собирают в одну кучку множество маленьких объектов, каким-то образом распределенных в пространстве... В случае берущего движения, характерного для *кольца*, ...поднимается вверх один очень маленький объект или один определенный объект выбирается из группы однородных объектов.

Таким образом, основные значения по крайней мере двух конфигураций рук, связанных с соединением пальцев, достаточно хорошо и подробно описаны в литературе. Обратим, однако, внимание на следующие обстоятельства.

Во-первых, группы жестов, основанных на конфигурациях *щепоть* и *кольцо*, анализировались в основном на романском, прежде всего на итальянском, материале. Заранее не ясно, в какой степени этот анализ актуален для русской жестикуляционной системы.

Во-вторых, как показывает материал, конфигурация *соединение пальцев* чрезвычайно характерна для говорящих на русском языке, но при этом очень плохо осознается самими носителями.

В-третьих, исчерпывающий анализ А. Кендона, с нашей точки зрения, имеет один методологический недостаток: автор исследует жест как единство 1) конфигурации руки, 2) ориентации ладони, 3) направления движения руки и 4) его кратности, т. е. жест рассматривается как интегрированное целое ряда разнородных параметров. С нашей точки зрения, как мы уже неоднократно упоминали, все перечисленные параметры являются самостоятельными и могут свободно комбинироваться, причем каждый параметр передает свой компонент совокупного значения целого жеста: прагматический, референциальный, грамматический, эвиденциальный, синтаксический или лексический. Как следствие, в анализе А. Кендона мы не можем быть уверены, что приписанные жестам *щепоть* и *кольцо* значения в конкретных разобранных примерах возникают именно благодаря данным конфигурациям руки, а не благодаря ориентации ладони, кратности жеста и расположению его в жестикуляционном пространстве.

Таким образом, в данной главе мы хотели бы понять, как устроено семейство жестов, включающих в себя соединение пальцев, в русской жестикуляционной системе, ввести эти жесты в широкий лингвистический оборот в качестве специальных семантических маркеров, а также попытаться сформулировать, какие именно значения передает в данном семействе жестов именно конфигурация ладони, вне зависимости от остальных жестикуляционных параметров (направление движения, ориентация в пространстве, кратность). Кроме того, у нас есть ряд уточнений, касающихся этимонов жеста, т. е. тех дожестовых движений, которые мотивируют дальнейшее метафорическое развитие жестикуляционной семантики.

10.1.2. ОСНОВНЫЕ КОНФИГУРАЦИИ ЛАДОНИ, ВКЛЮЧАЮЩИЕ В СЕБЯ СОЕДИНЕНИЕ ПАЛЬЦЕВ

10.1.2.1. Кольцо

На рис. 10_1 изображена конфигурация *кольцо*. Для нее характерно касание кончиков большого и указательного пальцев и отогнутые от ладони остальные пальцы¹.

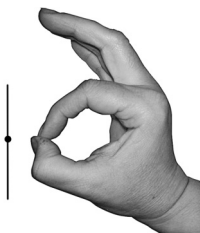


Рис. 10_1. Кольцо

У данной конфигурации имеется два значимых компонента — пальцы, которые формируют более или менее точную окружность, и соприкасающиеся кончики большого и указательного пальца. Именно компонент *окружность* дал название всей конфигурации (*кольцо*). Парадоксальным образом, однако, именно этот компонент жеста в метафорических переносах используется очень редко — в нашей базе данных только в двух контекстах в основе семантики жеста лежит именно этот значимый компонент, иконически изображающий круглый объект или передающий идею окружности: *кольцо{детектором размером с монету}*; *которые всасывают в себя кольцо{окружающее вещество}*.


В остальных примерах, где используется конфигурация *кольцо*, значимым компонентом являются соприкасающиеся кончики пальцев. В этом случае крайние фаланги указательного и большого пальцев, соединяясь, формируют (по мере возможности) прямую линию, что и ведет к кольцеобразной форме жеста, т. е. кольцо в данном случае имеет вынужденный характер и является не «целью» жеста, а его побочным продуктом. А центральной частью жеста является точка, образованная точным соединением двух отрезков прямой, которые задаются фалангами соприкасающихся пальцев (см. рис. 10_2). Таким образом, более правильным названием для жеста такой конфигурации было бы название *точь-в-точь*, а не *кольцо*, поскольку округлая конфигурация пальцев в данном случае является незначимой, вынужденной.

¹ Впрочем, второй признак является факультативным — пальцы могут быть и прижаты к ладони. Основным признаком является касание кончиков пальцев, а не подушечек.

Рис. 10_2. Точь-в-точь 

10.1.2.2. Перо (плоскогубцы и отрезок)

Конфигурация, которую мы предлагаем назвать *перо*, отличается от конфигурации *кольцо/точь-в-точь*, на первый взгляд, весьма незначительно: во-первых, остальные пальцы, кроме большого и указательного, могут быть плотно прижаты к ладони (рис. 10_3) или оставаться свободно, ненапряженно полусогнутыми (рис. 10_4); во-вторых, фигура, образованная ладонью, большим и указательным пальцем, напоминает не кольцо, а перо птицы или ручки-самописки: часть фигуры, формируемая ладонью, остается округлой, а часть, формируемая подушками пальцев, может оказаться в той или иной степени вытянутой. Последнее вызвано тем, что фигура образована не с помощью кончиков пальцев, а с помощью двух подушечек (рис. 10_3; аналогичная фигура, напомним, Ж. Кальбрис была названа *finger pinch*) или с помощью ногтя большого пальца и подушечки указательного (рис. 10_4).

Рис. 10_3. Перо¹ , или плоскогубцы (finger pinch по Ж. Кальбрис)Рис. 10_4. Перо² , или отрезок

В основе данной конфигурации лежит геометрия, отличающая их как друг от друга, так и от конфигураций *кольцо/точь-в-точь*. *Перо*¹, конфигурация, которую мы в дальнейшем будем называть *плоскогубцы*, в качестве основы для дальнейших метафорических переносов имеет идею касания, соединения двух плоскостей, задаваемых подушечками пальцев (см. рис. 10_5).

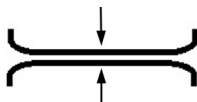


Рис. 10_5. *Плоскогубцы* — соединение плоскостей

Соединение двух плоскостей передает три идеи: во-первых, саму идею соединения каких-либо объектов, а во-вторых, идею совпадения двух плоскостей в одной плоскости. В отличие от слияния двух линий в одной точке, которое лежит в основе жеста *точь-в-точь* (это слияние требует особой точности), слияние двух плоскостей, состоящих из **множества** точек, является более простым, не требующим специального «прицеливания» действием, а посему передает не идею точного совпадения, а идею совпадения *per se*, вне зависимости от его точности. Третьей идеей является идея удержания пальцами какого-то маленького объекта, т. е. та идея, которая, с точки зрения А. Кендона, передается с помощью конфигурации *кольцо*, а с точки зрения Ж. Кальбрис — с помощью конфигурации *плоскогубцы* (в ее терминологии — *finger pinch*). Как станет ясно из последующего изложения, трактовка Ж. Кальбрис оказалась для русского материала более актуальной, чем трактовка А. Кендона.

Что касается конфигурации *перо*², в которой ноготь или кончик большого пальца отмечает границу небольшого участка подушечки указательного пальца, то такая конфигурация передает идею маленькой части, маленького отрезка, небольшого расстояния (в дальнейшем мы будем называть такую конфигурацию *отрезком*, см. рис. 10_6).



Рис. 10_6. *Отрезок* — маленькое расстояние

Данная конфигурация встречается и в более отчетливом, проявленном виде, хотя и достаточно редко: в этом случае кончик большого пальца отмеряет крайнюю фалангу указательного пальца практически целиком (см. рис. 10_7).

Рис. 10_7. Соединение пальцев — конфигурация *отрезок*

На нашем материале такая конфигурация встретилась только один раз и обозначала масштаб карты, т. е. размещение в одном маленьком отрезке (один сантиметр) большой длины (один километр): *то есть отрезок{в одном сантиметре один километр}*. В менее строгом варианте, проиллюстрированном на рис. 10_4, эта конфигурация, напротив, достаточно частотна.

10.1.2.3. Щепоть

Щепоть в русской жестикуляции осуществляется с помощью двух основных конфигураций — *троеперстие* (рис. 10_8) и *собственно щепоть* (рис. 10_9).



Рис. 10_8. Троеперстие ▲



Рис. 10_9. Собственно щепоть ★

Различаются эти конфигурации лишь числом соединенных пальцев — три или пять.

В основе конфигурации *щепоть* лежат два существенно различных этимона. Первый из них связан с тем, что плоскость задается тремя точками, а объем — количеством точек больше трех. Таким образом, три кончика пальцев в *троеперстии* задают некоторую плоскость, которая является сечением имеющего определенный объем объекта. *Собственно щепоть* кончиками пальцев задает четыре или пять точек, а следовательно, и объем некоторого объекта. Таким образом, в этом случае *щепоть* может рассматриваться как минимальный по объему вариант такой конфигурации руки, как *держащая рука*. *Держащая рука* формируется расставленными пальцами, как бы задающими объем объекта, находящегося в ладони, см. рис. 10_10.

Рис. 10_10. Держащая рука⁶

По мере уменьшения объекта уменьшается его объем и вес, а следовательно, в пределе объект, рассматриваемый как объемная точка, можно держать уже не в ладони, а лишь пальцами, см. на рис. 10_11 соответствующие трансформации от конфигурации *держащая рука* к конфигурации *собственно щепоть*. Таким образом, *щепоть* в первом варианте задает некоторый объект, который рассматривается говорящим как компактная объемная точка².

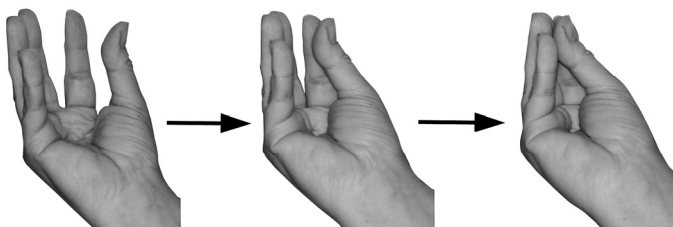


Рис. 10_11. Трансформация держащая рука → собственно щепоть

Второй этимон, лежащий в основе конфигурации *щепоть*, ближе всего к образу пирамиды, которую усмотрела в данной конфигурации Ж. Кальбрис. Однако, с нашей точки зрения, это не просто пирамида, а пирамида, сложенная из векторов, направленных центростремительно к вершине пирамиды, см. рис. 10_12. Векторы, естественно, задаются сложенными пальцами.

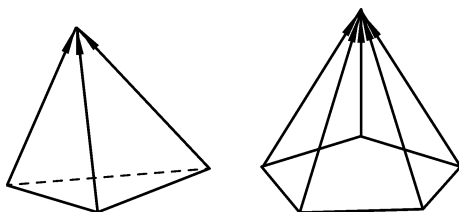


Рис. 10_12. Центростремительная пирамида

² Надо ли говорить, что в качестве такой компактной объемной точки говорящий может рассматривать как атом, так и галактику, — к объективному размеру объекта это отношения не имеет, имеет значение лишь объем с прагматической точки зрения.

Такая трактовка конфигурации *щепоть* подразумевает идею центра, к которому стремится какой-то процесс, или идею базы, исходной точки, корня, из которого позже начнет развиваться некоторый процесс.

Наличие векторов в данной конфигурации и ее пирамидальное, стреловидное строение подтверждается тем, что в автодейксисе (т. е. в автоуказании на говорящего), по нашим данным, не используются конфигурации *кольцо/точь-в-точь*, однако автодейксис часто и легко осуществляется с помощью конфигурации *щепоть*³.




10.1.3. Типы контекстов, сопровождаемых соединением пальцев

10.1.3.1. Группа ‘точность’



Далее в этом разделе будут приведены типичные контексты, которые сопровождаются жестом, включающим в себя в той или иной форме соприкосновение пальцев.

Числительные⁴

10.1_1

Стандартные контексты: в нашей галактике  {их есть три штуки}; приблизиться к этому идеалу... ▲ {двумя способами}; и таким образом вводят-ся эти десятимерия ★ {двадцатишестимерия};  {тоже за ноль секунд};  {это уже 1000 лет для солнца выработать такую энергию}; величину ∞ {десять} в минус семнадцатой степени; ∞ {десять в минус двадцать девятой грамма}; ∞ {Гильберт еще в тридцатом году}; и если например мы попробуем ▲ {отнять так чтобы остался чистый ноль}.

10.1_2

Контексты с приблизительными числами⁵: где-то вот  {в семидесятих годах}; что вот ★ {мы родились там 50 лет назад}  {от папы и

³ К сожалению, данных для статистических выкладок недостаточно, поскольку часто камера поставлена так, что всесторонне рассмотреть конфигурацию руки в автодейксисе не удастся, а следовательно, не удастся точно различить *щепоть*, с одной стороны, и *перо* — с другой. При этом, однако, отчетливо видно, что ни в одном из случаев автодейксиса не используется конфигурация *точь-в-точь*, для которой характерно полное отсутствие векторной компоненты.

⁴ Отметим здесь, что в связи с причинами, которые будут описаны нами позже, в § 10.1.4, мы не разделяем далее разные виды конфигурации *перо* (на *плоскогубцы* и *отрезок*).

⁵ Как мы показали в Главе 9, приблизительность обычно передается колебательными движениями ладони, руки или перебором пальцев, однако в ряде случаев, как мы видим, говорящий пренебрегает семой приблизительности во фразе и жестикуляционно реагирует только на сему числа.

мамы}; ∞{начинали с размеров сотни или десяти микрометров}; плотность больше плотности воды ☞{на 14-15 порядков}; и ★{вот где-то с девяносто девятого года}.

10.1_3

Контексты с местоимениями-числительными и другими лексическими единицами, имеющими количественный компонент в значении: ∞{бесконечно **много** массы-энергии}; и она ☞{показала **много**}; ∞{здесь остается **масса** вопросов}; ★{**сколько** золота потеряется}; вот такую ∞{**величину**}; там ∞{закачено бесконечно **много** информации}⁶; ★{**сколько** элементов у вас задействовано}; нужно затратить то есть ☞{**столько** было упертых людей}; и получается ☞{обобщенным **числом**}; там показаны ∞{**масштабы, склонения**}; то есть ★{была **измерена** поляризация во время всплеска}; можно ☞{все **пересчитать**}.

‘Точность’

10.1_4

вам важно чтобы увидеть ∞{все **детали**}; ∞{а доклад был сделан **как раз вот** на заре этой микроэлектроники}; ☞{математически **корректно**; который ☞{проверял **тщательно**}; и люди стали ∞{медленно и **систематически** рассматривать}; ★{для **объективного** изучения} роли различных структур; и они ☞{так} раз! — и соединили меня с этим маленьким городом; существует всё, что можно ∞{**непротиворечиво** мыслить}; космические снимки... ∞{они показывают с такой **подробностью**}; в своем ☞{**прямом**} значении; ☞{в **реальной** местности [*речь идет о снимке из космоса, который дает возможность ощущать себя на реальной местности, т. е. практически точно совпадающий с реальной местностью*]}; сборка идет ☞{столь} **селективно**; чтобы ∞{**точно** собирать}; а потом просто ★{они **функциональны**} [*то есть их (сосудов) форма точно соответствует их функциям*]; и ★[пауза] высокую **чувствительность** [*речь идет о чувствительности приборов, т. е. о способности давать точные измерения*]; ☞{**вполне определенная** локализация}; ∞{яркий не всплеск, а яркое послесвечение после всплеска} [компонент ‘точность’ присутствует здесь в конструкции уточнения формулировки (подразумевается что-то типа точнее говоря)].

‘Точный выбор’

Сема ‘точный выбор’ характеризуется тем, что некоторый объект выбирается из множества однородных объектов, причем предполагается не просто вы-





⁶ Опять же, обратим внимание на то, что идея ‘много’ часто передается симметричным круговым движением (см. Главу 9), но в тех случаях, когда говорящий подчеркивает количественный характер этого слова, а не размер стоящего за ним множества, вполне уместным становится использование конфигураций *перо* или *точь-в-точь*.

бор объекта из множества, но и противопоставление выбранного объекта невыбранным. Для воплощения идеи точного выбора используются лексические, грамматические, синтаксические средства.

Лексические средства




Лексема *только* (только X, а не Y, Z...)⁷:

10.1_5

собраны  {**только**} из правых сахаров; но белки собраны  {**только**} из левых аминокислот}; государство может  {не **только** перераспределять}; мы увидим на этой картинке  {не **только** то, что было в оптическом диапазоне}.





Лексема *именно* (именно X, а не Y, Z...), которая может подразумеваться, но реально отсутствовать в высказывании:

10.1_6

и получить  {**именно** то, что} ты хочешь; можно употребить в контекстах  {какого [именно] типа};  {когда [именно] существовал} их праязык.






Лексемы с семантическим компонентом 'выбрать', т. е. найти среди множества сходных объектов нужный объект, при этом не случайно, а приложив к этому усилия:

10.1_7

 {чтобы **открыть** какое-то какое-то новое явление как правило требуются дорогие прецизионные⁸ установки}; и ему  {удалось **обнаружить**}; можно  {**выбрать** маршрут};  {если я **найду** способ рацемизации соединения в растворе}.

Лексемы с семантическим компонентом 'особенный', т. е. отличающийся чем-либо специфическим от однородных объектов:

10.1_8

 {нужно иметь очень **специальные** процессы}; просто там имеется некоторая значит  {**спецификация**}; просто вы  {подставляете **спецификацию**}; это было  {**особенно** болезненно}; то есть вы специфичность функций  {заменяете **специфичным** состоянием среды}.




⁷ Как будет показано в Главе 11, лексема *только* стандартно сопровождается отрицательным движением руки, поскольку включает в свою семантическую структуру глубинное отрицание. В результате эта лексема часто сопровождается жестом, комбинирующим ручное отрицание и конфигурацию *точь-в-точь*.

⁸ Слово *прецизионные* также может способствовать появлению жеста *точь-в-точь* в данном контексте, но все же жест начался слишком заранее, поэтому мы считаем, что здесь он определяется семантическим компонентом 'выбрать'.

Грамматические средства

Превосходная степень и сходные конструкции, выделяющие один объект среди множества однородных объектов:







10.1_9

то  {здесь на этой картинке он был бы ярчайшей звездой}; исследования  {по **самым высокоскоростным** ударам};  {одно из **блестящих** решений НАСА}.

Синтаксические средства

Сложноподчиненные предложения с рестриктивным придаточным и соотносительным словом (обычно *тот*) в главном предложении — эти конструкции можно соотнести с описанной выше конструкцией с лексемой *именно*, поскольку во многих сложноподчиненных предложениях такого типа контрольная лексема *именно* подставляется в главное предложение без изменения его смысла; конструкция же в целом подразумевает выделение некоего объекта с помощью соотносительного слова и описание его специфики и отличий от других однородных объектов с помощью следующего придаточного:

10.1_10

что они распределены в плоскости этой галактики,  {[*именно*] **там** где они и рождаются}; или наоборот видят в данных  {**то** чего в них нет};  {но **то** чтоб я не хотела глиной заниматься}; до  {**того** как} простерлось небо; возбуждались  {[*именно*] в **тот** момент, когда}; для  {**того** чтобы узнать как устроено вещество}.

10.1.3.2. Группа ‘соединение’

В данную группу входят контексты, которые содержат идею соединения двух сущностей или объектов. Соединение может подразумевать физический контакт, но также и абстрактное слияние. Сюда же относится семантика симметрии или равновесия, а также контексты, которые описывают сравнение двух сущностей. Сопоставление, сравнение, равенство, симметрия, равновесие предполагают одновременную актуальность двух объектов, которая и позволяет выявить их сходство, симметричность посредством их мысленного или физического совмещения. Кроме того, в эту группу входят контексты с идеей дублирования, удвоения объекта или сущности, поскольку и в этом случае мы получаем два объекта, которые могут быть без остатка совмещены друг с другом.

‘Соединение’

10.1_11

если ★{**соединение** кристаллизуется} в виде гомохирального кристалла; а поощрительные меры они как раз ▲{**объединяют**} страну; он закрыт ⇨{полностью **закрыт**}; и чтобы они ⇨{меж собой не **слипались**}; потому что ⇨{**совмещает** подробность детальность снимка}.

Семантический компонент ‘связь’:

10.1_12

чтобы установить ★{**связь**}; речь идет о ⇨{**паре** частица-античастица}; показывает, насколько жестко держится... насколько велика ⇨{**коэрцитивная** сила}; мы сейчас знаем ⇨{все **взаимодействия**}; ⇨{ядерные **силы** [*связывающие атомы в молекулу*] дальних концов ослабевают}.

‘Сопоставление’

Семантический компонент ‘сравнение’:

10.1_13

если он может все время ⇨{**сравнивать** и включать}; сравнительная степень: энергия много **больше** ⇨{чем} ту энергию; ⇨{он определенно был **выше** европейского уровня}; сравнительные конструкции: и сам кластер... ведет себя ⇨{тоже} как квантовый объект; стала работать с ⇨{несуществующими вещами как с существующими}; ⇨{именно так} как это происходило; на основе ⇨{**сравнения**} некоторых таких черт; ну то есть ⇨{**чаще**} оно сопровождает сему я.

Семантический компонент ‘равенство’:

10.1_14

⇨{что такое межъязыковая **эквивалентность**}; ⇨{**эквивалентность**} в переводе; ★{должно быть **уравновешено** правдой}; в форме ⇨{**взаимной ориентации**} векторов намагниченности; который ▲{управляется **симметричными**} силами или ▲{**симметричными**} взаимодействиями.

10.1.3.3. Группа ‘маленький объект’

Данная группа делится на три. В первую, основную, группу контекстов, включены контексты, в которых теми или иными лексическими и словообразовательными средствами передана идея малости объекта. Во вторую группу вошли контексты, в которых упоминаются те или иные относительно тонкие (т. е. имеющие маленькое поперечное сечение) линии. Несколько сложнее

третья группа — ‘отклонения’. Туда включены контексты, описывающие ситуацию очень маленького, по сравнению с базовой линией, отклонения от этой базовой линии.

‘Маленький объект’

Лексические средства

10.1_15

в котором \Leftrightarrow {он потом отложит свои **личинки**}; и \star {в каждой} **мелочи**; \Leftrightarrow {поскольку параллельные корпуса еще слишком **малы**}; вопрос \Leftrightarrow {**микрометеоритов**}; но когда начали экспериментировать \Leftrightarrow {с еще более **мелкими**}; новые материалы \Leftrightarrow {созданные **атом**}... про... атом за атомом; эти часы и дни сжимаются для нас \Leftrightarrow {в **секунды**}; \Leftrightarrow {**маленькой**} болотной птичкой; \Leftrightarrow {поскольку размеры их} находятся \Leftrightarrow {в **нанообласти**}; \star {ну может быть там **микрон**ы какие-то}; если считать, что \Leftrightarrow {**точки**} существуют; \Leftrightarrow {не **точки** являются основой}; \Leftrightarrow {**нульмерные** бесструктурные **точки**}; полностью \star {намагнитили эту} **молекулу**; хиггсовские **бозоны** \Leftrightarrow {проявятся}.

10.1_16

вытянутый объект, имеющий очень маленькое сечение: множество \blacktriangle {**тонких** эффектов}; довольно \Leftrightarrow {хитрую и **тонкую** вещь}; и \Leftrightarrow {очень **узкая**} линия.

10.1_17

полное отрицание: мы не обнаружили \Leftrightarrow {**ни одного**} белка; \blacktriangle {**ни один** линейный} процесс; \Leftrightarrow {**никто** не обратил} внимания; я говорю \star {**ни грамма**}; \Leftrightarrow {**ни один** снимок}.

Словообразовательные средства

10.1_18

\Leftrightarrow {**кровиночкой** капелькой одной}; черепочки и черные и \Leftrightarrow {цветные}; потому что \Leftrightarrow {пылинка} на зеркале.

‘Линия’

10.1_19

RH \Leftrightarrow \cap {любые события можно связать ломаной **линией** нулевой длины}; движение точки RH \Leftrightarrow \Leftarrow {рождало **линию**}; можем 2H \Leftrightarrow {изнутри наружу} {вытягивать по одному **направлению**}; LH \Leftrightarrow {и золотая **нить** промысла проходила}; 2H \Leftrightarrow ∞ {многократно {около **горизонта** событий возникает}}; не мог себе представить RH \Leftrightarrow \Leftarrow ∇ {что будут **рисовать** мышкой}; RH \Leftrightarrow \Leftarrow {**нанопроволоки**}; RH \Leftrightarrow {разнонаправленно} {то **отношения** между ними}; RH \Leftrightarrow \cap {собы-

тиям, идущим **вдоль светового сигнала**}; но $2H \Rightarrow$ изнутри наружу {абсолютно нет никаких **связей**}.

‘Отклонение’

10.1_20

☞ {а атом это только какие-то небольшие **отклонения**}; ★ {недостаток конгломератора}; \Rightarrow {у них имеется **дополнительная**} степень свободы; \Rightarrow {плотность энергии **флуктуации** вакуума}; \Rightarrow {амплитуда колебаний} 10 в минус семнадцатой сантиметра; появляется \Rightarrow {крайне **редко** и только в контекстах снятой утвердительности}.

10.1.3.4. Группа ‘центр’

Если пирамиды, изображенные на рис. 10_12, сжать в плоскость вдоль вертикальной оси, то мы увидим, что обе они подразумевают понятие физического центра, который задают стремящиеся к нему векторы, см. рис. 10_13.

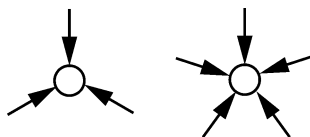


Рис. 10_13. Вершина пирамиды как центр

На этой геометрии жестов с компонентом *соединение пальцев* основаны следующие подгруппы значений.

Физический центр

Точка, к которой направлено некоторое движение:

10.1_21

свет упадет ★ {**внутри**}; оно бы ★ {**сколлапсировало**}.

Точка, из которой направлено некоторое движение:

10.1_22

посмотреть ★ {есть ли там **источник** с точностью} несколько угловых секунд; в зависимости ▲ {от яркости} **источника**; \Rightarrow {это будет} потрясающей силы **источник**; ★ {Большой **Взрыв**}; ▲ {источник который затухал}; потому что ★ {изнутри} наружу ничего не поступает; ★ {**взрывается** схлопывается}; через 5 миллиардов лет оно ★ {**взорвется**}; то есть ▲ {возможно} в определенном ▲ {объеме} ▲ {спонтанное} ▲ {образование} гомохиральных соединений; \Rightarrow {подавая **сигналы**}; что ☞ {источники гамма-всплесков}; ну когда ☞ {источник достаточно потух}; \Rightarrow {но все это выросло из единого **семени**}.

Центральная зона некоторого объекта:

10.1_23

★{очень интересно заглянуть в **машину**, которая там работает [*речь идет о центральной части космического объекта*], в оптике}; 15 миллиардов лет назад это было все... ★{**в одной точке**}; что ▲{**есть база**}, есть какое-то базовое наименование; ▲{то есть из **центральной** части керна}.

Понятийный центр

10.1_24

что ★{**самое главное**}; ★{еще тут **важный** такой **момент**}; в нем ★{по его **существо**, по его свойствам}; ∞{**главное**} размер; но ▲{**суть** состоит в следующем}; ▲{те **причины**, которые} заставили; ★{**свести** это все-таки} к одному; противоречат ★{**сути** своей науки}; что для нас **щас** ∞{**самое главное**}; является ▲{**очень существенным**}; и мне кажется 🖐{это **центральная проблема**}.

Временной центр

10.1_25

вы не разделите в этом ★{**первоначале**}; ★{некая **первопричина первооснова**, которая которая описывается в рамках такой конструкции}; что ▲{**вначале** все равно должно быть} что-то одно; **сначала** ▲{курочку нужно завести}; ★{человек существовал} **до всего**; ★{и оказывается вот это вот первичные **первичные конструкции**}.

10.1.3.5. Группа 'объект'

В этой группе с помощью соединения пальцев может обозначаться некоторый объект.

Само слово *объект*,

а также иные контексты, которые включают в себя лексемы, обозначающие некоторые материальные объекты:

10.1_26

🖐{вот представим **лампочку**}; должны были приносить какие-то ★{археологические} **объекты**; ★{архипелаг **островов** в море}; двух характеристик ★{каждого **объекта**}; и ∞{**субъект**} указания и ∞{**объект**} указания; ∞{все **тела** притягиваются} друг к другу; ▲{левые} **аминокислоты** и ▲{правые} **сахара**; должны быть и воблеры ★{и **твистеры**} и подхват{разных цветов}; ★{один **том**} посвящен лесам, ★{**другой**} посвящен...; описывать их ∞{как набор просто **объектов**}; **книгу** ▲{определенной} толщины.

Контексты идентификации

К группе ‘объект’ относятся также контексты, в которых некоторый объект вычленяется из окружающего мира посредством отнесения его к какому-либо классу объектов (= к множеству объектов, обладающих определенными свойствами), но без противопоставления множеству однородных объектов, которое характерно для группы ‘точный выбор’, см. выше.

10.1_27

Э т о - и д е н т и ф и к а ц и я : ▲{это типичные} коллокации; ⇌{это эффект Доплера}; то есть это ⇌{вектор} бесконечномерного пространства.

10.1_28

П р и с в о е н и е и м е н и : то есть тем, что мы называем э ⇌{переходом к [пауза] непреодолимой} сложности⁹; ✋{это вообще общая болезнь, на научном языке это называется завышенная оценка статистической значимости}; вот эти двигатели были разработаны в России так называемые ⇌{СПД}.

10.1_29

Д е ф и н и ц и и : человек это божественное ★{проявление с индивидуальной свободной волей}; а правая часть ★{это как он говорил} глиняная нога; ★{сердце это то, где совесть судит человека}; а карта это ★{тот же снимок}.

10.1_30

П р и п и с ы в а н и е с в о й с т в : ⇌{репликация это есть свойство исключительно биологических систем}; всё были ⇌{агенты разные} доносчики; ★{у меня сын оператор}¹⁰.

В качестве стандартного способа приписать свойство объекту используется сложноподчиненное предложение с определительным (нерестриктивным) придаточным:

10.1_31

для египтятина ★{который умел во всем...}; какой-нибудь там ★{возникает эффект который на самом деле трансформируется через}; бозоны ★{которые} могут вносить дополнительный вклад; прошлое... и... ⇌{от которого} строится наша адаптация; что есть ⇌{целый} класс ⇌{когда они} используются регулярно.

⁹ В этом примере соединение пальцев в конфигурацию *перо* сочетается с потиранием пальцев друг о друга, что является одним из относительно редких типов колебательных движений, в данном контексте функционирующих как поисковый жест — говорящий ищет как можно более точную формулировку и не уверен, что нашел ее.

¹⁰ Здесь конфигурация *цепоть* сочетается с автодейксисом.

К этому же типу относятся сложноподчиненные предложения, в которых предикатом в главном предложении являются ментальные глаголы, глаголы восприятия и речи, а придаточное раскрывает содержание мысли, чувства и речи, т. е. определяемым объектом здесь является факт мысли, чувства, речи, а его свойства раскрываются в придаточных предложениях.

10.1 32

и мы не **знаем** на сегодня ★{какова наша Вселенная}; ▲{**продемонстрировал**, что с помощью вот этого свойства языка}; ★{я **задумался** — ну ведь надо как-то жить?}¹¹; немедленно встал **вопрос**, ∞{может ли слабое} взаимодействие...; **добавить** следующее — ★{что} гидродинамические модели...; ★{**сообщил**} о сенсационном открытии; ∞{и мы **видим**, что там происходит}; и зрители наши ∞{**знают**} — впрямую почти ничего не наблюдается; тогда ∞{будем} **считать**... что...

Сюда же можно отнести контексты, которые можно назвать **активированная анафора**: они включают в себя конструкции *вот* + анафорическое местоимение + предикация; группа *вот* + анафорическое местоимение формирует некий объект из предшествующего текста, а предикация присваивает этому объекту некоторое свойство, т. е. относит его к некоторому классу.

10.1 33

✋{**вот там** они и могут излучить эти гамма-кванты}; ★{то **вот этот** раздражитель приобретал}; ★{что **вот этот** степенной закон} представляет собой; ★{и **вот эти вот** первичные черные дыры}; ★{**вот эти вот** силовые воздействия, в частности, они и проявляются}; ▲{**вот этот**} элемент должен быть заложен; ∞{**вот в чем**} проблема¹²; **вот** ▲{**такая**} у него функция — быть маркером... [*анафора иногда может быть заменена на катафору*].

10.1.4. ЖЕСТЫ И ТИПЫ КОНТЕКСТОВ: СТАТИСТИЧЕСКИЕ РАСПРЕДЕЛЕНИЯ

В этом разделе мы приведем данные о том, как распределяются жесты, основанные на соединении пальцев, между разными группами контекстов.

Примечание. Если еще раз вернуться к рис. 10.1, 10.3—10.4, 10.7—10.9, то можно заметить, что различия между разными конфигурациями жестов весьма незначительны:

¹¹ В этом примере конфигурация *щепоть* быстро переходит в конфигурацию *кулак*.

¹² Конфигурация *перо* в этом эпизоде сочетается со щелчком пальцами — одним из воплощений жестикуляционного восклицания, наряду со взбрасыванием руки вверх (о последнем подробнее см. § 14.2.3.1).

— жест *кольцо/точь-в-точь* при редуцированном исполнении весьма слабо отличается от жеста *перо* со свободными, не прижатыми к ладони пальцами — отличие касается только степени напряженности отогнутых от ладони пальцев и близости фигуры, сложенной из указательного и большого пальцев, к кольцу;

— жест *плоскогубцы* и жест *отрезок* при редуцированном исполнении отличаются всего лишь расположением подушечек большого и указательного пальца друг относительно друга;

— жест *троеперстие* иногда очень трудно отличить от жеста *перо*, поскольку при мгновенном соприкосновении пальцев часто неясно, большой палец касается только указательного или одновременно указательного и среднего;

— точно так же при быстром и редуцированном исполнении большой палец соприкасается с указательным и средним, что вроде бы формирует конфигурацию *троеперстие*, но при этом вполне может быть, что это результат редукции жеста *собственно щепоть*, а безымянный палец и мизинец просто не успели подтянуться для осуществления жеста в полном объеме.

Большое наличие промежуточных вариантов в конфигурации руки приводит к тому, что определить степень связи той или иной конфигурации с тем или иным типом контекстов можно лишь с определенной долей вероятности. Наша задача — собрать количество контекстов, достаточное для того, чтобы эта вероятность была достоверной.

В табл. 10_1 приведены данные о том, как распределяются жесты, включающие в себя соединение пальцев, между названными выше семантическими группами¹³.

Мы видим, что статистические пики в табл. 10_1 образовали три группы (1–5, 6–10, 11–13). Сгруппируем эти строки в соответствии с типами контекстов, перечисленными в предшествующем разделе. Одновременно обратим внимание на то, что столбцы *троеперстие* и *собственно щепоть* ни в одной строке не противоречат друг другу, т. е. либо пик соответствует пику (строки 2, 5), либо пик соответствует статистически незначимым данным (строки 1, 3, 4); точно так же и падения в этих столбцах либо соответствуют друг другу,

¹³ Безусловно, уверенности, что нам удалось определить все типы использования жестов, у нас нет никакой. Не исключено, что при увеличении базы в два или более раз, 1) появятся новые группы, которые не удалось определить уверенно на нашей базе данных (особенно это касается синтаксических конструкций), 2) по-новому перераспределятся старые данные. Однако объем базы в 500 с лишним примеров дает нам надежду, что основные типы использования данного набора жестов нами «ухвачены».

либо падение соответствует статистически незначимым данным; это позволяет нам склеить два этих столбца¹⁴. В результате произведенных трансформаций получаем табл. 10_2, где выявленные статистически закономерности, на наш взгляд, более наглядны.

Таблица 10_1

Конфигурация ладони Тип контекста	Кольцо / точь-в-точь	Перо	Троеперстие	Собственно щепоть
активированная анафора	2	<u>5</u>	3	7
‘объект’	1	<u>6</u>	4	8
ментальные и прочие глаголы + придаточное или именная группа	<u>0</u>	18	4	14
‘идентификация’	<u>4</u>	30	11	19
‘центр’	<u>4</u>	<u>7</u>	12	22
‘линия’	3	25	2	<u>3</u>
‘маленький объект’	12	56	9	<u>13</u>
‘отклонение’	1	15	1	<u>2</u>
‘соединение’	3	15	2	<u>3</u>
‘сопоставление’	1	17	1	<u>1</u>
‘точность’	12	<u>12</u>	2	8
‘точный выбор’	10	18	4	13
числительные	22	26	<u>3</u>	12
$\chi^2=129,41$, $p=2,65-12$, распределения достоверны, параметры связаны				

Таблица 10_2

Конфигурации ладони Группа контекстов	Кольцо / точь-в-точь	Перо	Щепоть
‘Точность’	44	<u>56</u>	<u>42</u>
‘Соединение’	4	32	<u>7</u>
‘Маленький объект’	16	96	<u>30</u>
‘Центр’	4	<u>7</u>	34
‘Объект’	<u>7</u>	59	70
$\chi^2=109,86$, $p=4,06-20$, распределения достоверны, параметры связаны			

¹⁴ Склеиванию столбцов *точь-в-точь* и *перо* мешает строка 11 (‘точность’), где пик для *точь-в-точь* соответствует падению для *перо*.

Итак, мы видим следующее.

1. Жест *точь-в-точь*, в полном соответствии со своей геометрией и внутренней формой, используется для сопровождения контекстов из группы 'точность' (числительные, собственно 'точность' и 'точный выбор').

2. Конфигурация *перо* (напомним, сюда включены две разные конфигурации — *плоскогубцы* и *отрезок*) имеет два пика на двух разных типах контекстов. В группе контекстов 'соединение', по нашему мнению, основной является конфигурация *плоскогубцы* (рис. 10_3, 10_5), в которой актуальным является сам факт соприкосновения подушечек пальцев. Что касается группы 'маленький объект', то здесь актуальны обе конфигурации — и *отрезок* (рис. 10_4, 10_6, в основе лежит образ небольшого расстояния, отмеренного ногтем или кончиком большого пальца на линии, которая задана подушечкой указательного пальца), и *плоскогубцы* (в основе лежит образ щипцов, пинцета, зажавших какой-то маленький объект).

3. И наконец, конфигурация *щепоть* также имеет два пика — на группах 'объект' и 'центр'. Представляется, что для группы 'объект' актуальна *щепоть* как предел сжатия конфигурации *держащая рука*^ω (см. рис. 10_11), т. е. объект — это нечто, что держат сжатые пальцы. Для группы же 'центр' актуальна *щепоть* как образ пирамиды, у которой векторы ребер сходятся в центре-вершине (см. рис. 10_12).

Примечание. Обратим внимание на следующее: существенную часть группы контекстов 'объект' составляют контексты идентификации (см. § 10.1.3.5), общей чертой которых является вычленение некоторого объекта посредством приписывания ему свойств той или иной группы объектов, т. е. отнесение некоторого объекта к определенному классу. Строго говоря, в контекстах идентификации в этом случае мы не можем различить значения 'объект' и 'центр', поскольку объект, которому приписываются свойства некоторого класса, естественно воспринимается как некоторый центр, в котором сходится некоторый «пучок» свойств. И в этом случае *щепоть* как предельный вариант конфигурации *держащая рука* кончиками соприкасающихся пальцев фиксирует объект как центр описания, а пальцы-векторы привязывают к этому центру некоторый пучок свойств. Таким образом, *щепоть* в контекстах идентификации может рассматриваться как конфигурация, в которой нейтрализуется противопоставление щепоти как предела сжатия *державшей руки* и щепоти как пирамиды с векторами, сходящимися в центре-вершине.

10.1.5. Соприкосновения рук

10.1.5.1. Соприкосновения рук и соприкосновения пальцев

Таким образом, соприкосновение пальцев в русской жестикуляции передает пять основных значений: ‘точность’ (жест *точь-в-точь*), ‘соединение/сопоставление’ (жест *плоскогубцы*), ‘маленький объект’ (жесты *плоскогубцы* и *отрезок*), ‘объект’ и ‘центр’ (жест *щепоть*). Обратим внимание на то, что событие соприкосновения пальцев распадается на два подсобытия: 1) собственно соприкосновение, 2) участие в соприкосновении именно пальцев. Наш материал однозначно показывает, что в русской ручной жестикуляции соприкасаются отнюдь не только пальцы, но и кисти рук (соприкосновения имеют разные конфигурации, см. об этом ниже). Возникает закономерный вопрос: какая семантическая зона в соприкосновении пальцев закреплена за органом (пальцы), а какая — за событием их соприкосновения? Или, иными словами, какие значения, свойственные соприкосновению пальцев, сохраняются при переходе к соприкосновению рук, а какие исчезнут?

Следует сразу сказать о том, что в группе жестов, основанных на соприкосновении рук, есть конфигурации, которые в принципе не имеют соответствия в группе жестов, основанных на соединении пальцев. Например, жест *ладони вместе* (см. рис. 10_14) в одном из своих значений восходит к молитвенному жесту и сопровождает просьбы или вопросы (подразумевается просьба ответить), т. е. является чисто прагматическим жестом:

10.1_34

я просто хочу задать ладони вместе{один... вопрос}.

В другом значении этот же жест передает значение ‘плоскость’:

10.1_35

две **пластинки**, то они... будут ладони вместе, движение снаружи в центр{притягиваться}; ладони вместе{ни к **плоскости** галактики}.



Рис. 10_14. Ладони вместе

Наша база данных по касаниям рук относительно небольшая (128 жестов), жест *ладони вместе* встречается примерно в 13% случаев.

Жест *пять подушечек* (рис. 10_15; одинаковые пальцы обеих рук соприкасаются друг с другом подушечками, ладони не соприкасаются), который основан на соприкосновении **всех десяти** имеющихся у человека пальцев рук в режиме одно-однозначного соответствия, передает значения ‘полнота качества’, ‘интенсивность’:

10.1_36

пять подушечек{**все** компоненты} были хирально чистые; пять подушечек{говорили на **очень** непростом для нас} символическом и метафорическом языке; пять подушечек{и поэтому мы **страшно** заинтересованы в молодежи}.

Частотность жеста невелика, он встречается примерно в 5% случаев¹⁵.



Рис. 10_15. Пять подушечек

Конфигурация *руки в замок* (ладони прижаты друг к другу, пальцы либо переплетены, либо охватывают ладонь другой руки), по-видимому, может выступать как двуручный вариант жеста *кулак* и передавать, в частности, идею должностования или идею тождества (см. §§ 10.2.4.2, 10.2.5.1):

10.1_37

для ответа на этот вопрос руки в замок{**необходимо** было выйти за пределы сущности классической математики, для этого **нужно** было ввести новые понятия}; что руки в замок{**должно быть отождествлено**}.

¹⁵ У жеста *пять подушечек* есть по крайней мере еще одно значение, которое не зафиксировано в нашей базе, но которое мы наблюдали в реальном общении: говорящий, соединяя подушечки одинаковых пальцев на обеих руках, совершает действие, требующее определенной точности, а следовательно, сосредоточенности. В связи с этим данный жест используется как прагматический жест, передающий состояние сосредоточенности, концентрации. В этом значении жест *пять подушечек* близок к конфигурациям *точь-в-точь* и *перо*, если бы они использовались как прагматические жесты, но отсутствие материала не позволяет нам привести какие бы то ни было доказательства этому.

Жест (достаточно редкий, примерно 6% случаев), очевидно, имеет и ряд других функций, лексических и синтаксических, но у нас недостаточно данных для их анализа.

Наша база данных, однако, показала, что ряд значений, характерных для соприкосновения пальцев, имеется и у жестикуляции, включающей в себя соприкосновение рук.

10.1.5.2. Основные конфигурации соприкосновения рук

Разнонаправленный вектор

Этот тип касаний сочетает соприкосновение пальцев двух рук (при практически свободной ориентации ладоней — вниз, вверх, вертикально, на говорящего) с двумя типами направления движения руки — изнутри наружу (рис. 10_16, **расходящиеся векторы**) и снаружи в центр (рис. 10_17, **сходящиеся векторы**).



Рис. 10_16. Расходящиеся векторы



Рис. 10_17. Сходящиеся векторы

Данный тип касаний — наиболее частотный в нашей базе, примерно 47% случаев.

Группа 'Объект'

10.1_38

идентификация: это расходящийся вектор{большая часть} того, что есть в Мангейме; объект: сам расходящийся вектор{корпус} который в Мангейме... есть¹⁶.

¹⁶ В обоих примерах расходящийся вектор заканчивается небольшим закрутляющим движением рук вниз, что, вероятнее всего, передает идею значительной величины объекта (*Мангеймский корпус*) и в высшей степени характерно для крутовых движений, см. § 9.8.4.2.

Группа 'Соединение'

10.1_39

соединение: вы не расходящийся вектор{разделите¹⁷}; человечество сходящийся вектор{становится единым}; сопоставление: то есть они расходящийся вектор{одинаковы}.

Группа 'Точность'

10.1_40

точность: сходящийся вектор{можно держать не **только** человека}; точный выбор: это вообще... расходящийся вектор{самый большой} корпус в мире; числительное: или расходящийся вектор{сумма} углов треугольника ^{подхват}{отлична} от двух прямых.

Группа 'Маленький объект'

10.1_41

отклонение: вакуум расходящийся вектор{флуктуирует} (2X).

Группа 'Центр'

10.1_42

звезда все-таки должна расходящийся вектор{рвануть}; солнце ведь сходящийся вектор{не схлопывается}.

Однонаправленный вектор

Данный тип касаний также в обязательном порядке сочетается с движением. В подавляющем числе случаев (14 из 16-ти зафиксированных в базе) в начале касание ладоней фиксирует исходную точку движения, затем одна из ладоней остается на месте, а вторая отодвигается в сторону, вверх, вниз или вперед, задавая направление вектора, начальная точка которого продолжает фиксироваться неподвижной ладонью (см. рис. 10_18, **центробежный вектор**).

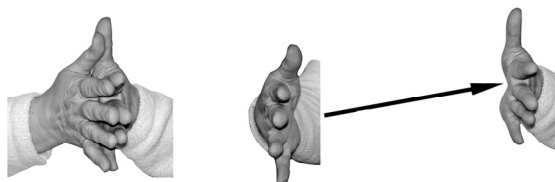


Рис. 10_18. Центробежный вектор

¹⁷ Разделить можно только прежде соединенное.

Однако возможен и обратный вариант: вначале расставленные руки фиксируют вектор в развернутом варианте, а затем соединенные ладони как бы сворачивают его в начальную точку (см. рис. 10_19, **центростремительный вектор**). Частота жеста — 12,5%.



Рис. 10_19. Центростремительный вектор

Группа 'Центр'

10.1_43

центростремительный вектор{ко времени прихода плоского фронта}; это было сделано уже где-то центростремительный вектор{к девяностому году}; функция центробежный вектор{отрывается} от первоначала; момент центробежный вектор{деления}.

Группа 'Соединение'

10.1_44

сопоставление: он просто центробежный вектор{дублирует} сему я.

Рука на руку

Жест представляет собой соединение кистей, но, в отличие от жеста *ладони вместе* (см. выше, рис. 10_14), ладони в данном случае ориентированы не друг к другу, а в одном направлении. Жест осуществляется в двух основных конфигурациях — ладони вверх (рис. 10_20) и ладони вниз (рис. 10_21). Впрочем, встречается и ориентация обеих кистей на говорящего. Конфигурация часто сопровождается хлопком верхней кисти по нижней.



Рис. 10_20. Рука на руку, ладони вверх



Рис. 10_21. Рука на руку, ладони вниз

Важной характеристикой этого жеста (как и жеста *фиксация линии*, см. ниже) является то, что нижняя кисть служит подставкой, поддоном для верхней, т. е. она фиксирует плоскость, к которой движется и с которой соединяется вторая кисть (жест *ладони вместе* демонстрируют равноправие обеих кистей, которые движутся друг к другу до полного воссоединения). Жест встречается примерно в 11 % случаев.

Группа 'Объект'

10.1_45

активированная анафора: отличий рука на руку, левая неподвижна {вот этой самой} грядущей нанотехнологической революции от микроэлектроники; когда они объединяются вместе, вот рука на руку, левая неподвижна, хлопок {тут} и дается переход; где сидит рука на руку, левая неподвижна, хлопок {этот самый всплеск}; **идентификация:** она уж рука на руку, правая неподвижна {не такая} черная.

Группа 'Соединение'

10.1_46

соединение: и рука на руку, левая неподвижна {это} со всем **сочетается** его колоссальный талант; **сопоставление:** рука на руку, правая неподвижна {как две капли воды похожи на спектры сверхновой}.

Группа 'Точность'

10.1_47

точность: рука на руку, левая неподвижна, хлопок {это как раз объект} нано нанотехнологий; **точный выбор:** но там опять рука на руку, левая неподвижна, хлопок {опасность **та что**} лопасть отломилась; **числительное:** вот рука на руку, правая неподвижна {за 2 недели до родов}.

Фиксация линии

В этом жесте одна из ладоней соприкасается с другой, неподвижной, ладонью, своим ребром, см. рис. 10_22. Частота жеста — чуть более 6 %.



Рис. 10_22. Фиксация линии

Группа 'Соединение'

10.1_48

то есть фиксация линии{в кристалл входят} левая и правая молекулы.

Группа 'Точность'

10.1_49

точность: если фиксация линии{в точности}; точный выбор: выделить фиксация линии{слоем слов}; числительное: а что было бы фиксация линии{в двумерном пространстве}; вот если сделать такую фиксация линии{размерность}, то подхват{получается}.

10.1.5.3. Статистические распределения

Итак, вернемся к вопросу, поставленному в начале данного раздела: какие семантические группы сохраняются и какие исчезают при переходе от соприкосновения пальцев к соприкосновению рук? А если какая-то группа не исчезает, то меняются ли или сохраняются распределения жестов между семантическими группами? Данные приведены в табл. 10_3.

Таблица 10_3

Соприкасающиеся органы Группа контекстов	Пальцы	Руки
'Объект'	136	19
'Центр'	45	33
'Маленький объект'	142	1
'Соединение'	43	25
'Точность'	142	27
$\chi^2=83,25$, $p=3,57-17$, распределения достоверны, параметры связаны		

Можно видеть, что распределения семантических типов между соприкасающимися органами достаточно асимметрично. Что касается группы 'точность', то она не зависит, судя по всему, от того, соприкасаются ли между собой пальцы или кисти, — тут важен сам факт соприкосновения (подробнее об этом — ниже). Напротив, для остальных групп важен не только факт соприкосновения, но и тот орган, которым оно осуществляется:

- для групп 'объект' и 'маленький объект' не характерно соприкосновение рук;

- для группы ‘маленький объект’ в высшей степени характерно соприкосновение пальцев (соприкосновение кистей зафиксировано только один раз, причем в самом маргинальном значении для этой группы — в значении ‘отклонение’ (глагол *флуктуировать*));
- для групп ‘центр’ и ‘соединение’, напротив, характерно именно соединение кистей, а не соединение пальцев.

Если вернуться к табл. 10_1, в которой пять семантических групп расписаны более подробно, и сопоставить ее данные с результатами табл. 10_3, то можно сделать следующие предположительные выводы:

- группа ‘объект’, которая сопровождается конфигурацией *щепоть*, являющаяся минимальным — по объему объекта — вариантом конфигурации *держащая рука*^ω, в принципе вообще не основана на идее соприкосновения пальцев — соприкосновение пальцев в этой конфигурации и в этом значении является вынужденным, точно так же, как вынужденным является конфигурация *кольцо* в жесте *точь-в-точь*; основным для конфигурации *щепоть* в значении ‘объект’ является идея удержания некоторого объекта, и в случае, если этот объект оценивается как маленький, пальцы соприкасаются; именно поэтому значение ‘объект’ не характерно для соприкосновения рук: на уровне рук, а не пальцев идея объекта передается либо с помощью конфигурации *держащая рука*, либо с помощью кругового движения (см. § 9.8.1), либо сочетанием того и другого; кроме того, идея объекта передается сходящимися и расходящимися движениями рук (см. § 7.4.3), и при этом соприкосновение этих рук для передачи идеи объекта совершенно необязательно;
- группа ‘маленький объект’, для которого на уровне пальцев основной является, по-видимому, конфигурация *отрезок*, вообще не имеет соответствия на уровне рук, поскольку конфигурация *отрезок* предполагает «отрезание» маленького кусочка от минимальной по размеру зоны пальца — от подушечки; на уровне руки, которая в данном случае противопоставлена как большое (кисть) маленькому (палец), такого минимального органа просто нет.

Дальнейшее обсуждение требует приведения еще одной группы данных: как именно перечисленные в данном разделе конфигурации соприкасающихся рук распределены между разными типами значений, см. табл. 10_4¹⁸.

¹⁸ Поскольку контекстов не очень много — объем базы данных по соприкосновениям рук достаточно невелик, — в таблице приведены только те конфигурации, по которым данные находятся хотя бы на низшем уровне достоверности.

Таблица 10_4

Типы касаний Типы контекстов	Рука на руку	Разнона- правленный вектор	Фиксация линии	Ладони вместе	Одна- правленный вектор
‘Объект’	4	14 ¹⁹	0	0	0
‘Соединение’	4	12	1	6	1
‘Точность’	7	10	5	3	0
‘Центр’	1	15	0	2	15
$\chi^2=54,74$, $p=2,02-07$, распределения достоверны, параметры связаны					

- Можно видеть, что группа ‘соединение’ на уровне касания рук передается точным совпадением ладоней (жест *ладони вместе*). На уровне пальцев этой конфигурации рук соответствует конфигурация *плоскогубцы*. Как видим, оба жеста в данном значении основаны на идее полного совпадения, слияния плоскостей: на уровне рук эти плоскости задаются ладонями, на уровне пальцев — подушечками пальцев. При этом, как хорошо известно из имеющихся работ по жестикуляционной лингвистике, наиболее стандартным способом передать идею плоскости (границы, стенки контейнера, лезвия режущего инструмента и проч.) является использование именно ригидной, полностью распрямленной ладони. Таким образом, жест *ладони вместе* основан на идее полного соприкосновения, полного тождества двух плоскостей — и на уровне рук эта идея передается гораздо наглядней, чем на уровне подушечек пальцев.
- Если мы обратимся к группе ‘центр’, то заметим, что и на уровне пальцев, и на уровне рук для этой группы важно наличие однонаправленных векторов, которые при соприкосновении пальцев в конфигурации *щепоть* формируются самими пальцами (линии, направ-

¹⁹ Тяготение жеста *разнонаправленный вектор* (с касанием в начале или конце) к группе ‘объект’, как мы уже указали выше, связано с двумя обстоятельствами: 1) в случае расходящегося вектора мы имеем дело с редуцированным исполнением траектории *симметричная дуга*, которая, в свою очередь, является редуцированным исполнением траектории *симметричная окружность* и как таковая является стандартным способом изобразить объект любой формы в русской жестикуляции (см. § 9.8.1); 2) в случае сходящегося вектора, а также в ряде использований расходящихся векторов мы имеем дело с движением обеих рук снаружи в центр (в центральную зону жестикуляции) или изнутри наружу (из центральной зоны жестикуляции): как мы показали в § 7.4.3, оба эти типа движений используются для передачи идеи ‘формирование и удержание объекта’ и касание ладоней в конце и начале в данном случае не является обязательной составляющей жеста.

ленные от ладони к кончикам пальцев), а при соприкосновении рук формируются перемещением одной из двух рук в пространстве (при фиксированном расположении второй руки в точке отсчета). Очевидно, что векторное однонаправленное движение нагляднее передавать реальным перемещением в пространстве, а не с помощью неподвижных пальцев. Именно этим, с нашей точки зрения, определяется предпочтительная передача идеи ‘центр’ с помощью сочетания соприкосновений и движений рук, а не с помощью соприкосновения пальцев в конфигурации *щепоть*.

- И наконец, группа ‘точность’, которая, с нашей точки зрения, демонстрирует филигранное использование в жестикуляции геометрических понятий, основанных на повседневной бытовой жизни человека. Как мы уже писали выше, конфигурация пальцев *точь-в-точь* с помощью соприкосновения двух линий, «нарисованных» фалангами большого и указательного²⁰ пальцев, задает некоторую точку. В табл. 10_4 мы видим, что для этой группы характерны также конфигурации кистей *фиксация линии* и *рука на руку*. В конфигурации *фиксация линии* точно, т. е. единственным возможным образом, безвариантно, определяется линия пересечения двух плоскостей, задаваемых двумя ладонями, расположенными под углом друг к другу. В конфигурации *рука на руку* точно задается плоскость, получаемая посредством слияния двух параллельных плоскостей — неподвижной плоскости кисти-поддона и плоскости опускающейся на этот поддон параллельно ориентированной второй ладони (рис. 10_20, 10_21). Таким образом, во всех трех случаях мы имеем дело с точной фиксацией базовых объектов евклидовой геометрии, см. рис. 10_23: фиксация точки (*точь-в-точь*), *фиксация линии*, фиксация плоскости (*рука на руку*).

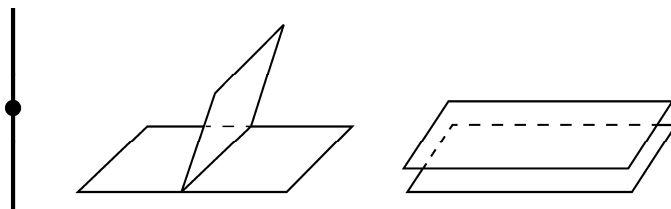


Рис. 10_23. Геометрия ‘точности’

²⁰ Иногда среднего, а в чрезвычайно редких случаях — и безымянного.

- Именно потому, что все три объекта (точка, линия, плоскость) распределены между соответствующими органами (пальцы и кисти), идея точности с равной вероятностью может передаваться как с помощью пальцев, так и с помощью кистей.

В заключение отметим следующий немаловажный момент. Является более или менее общепринятой идея, что этимологом большинства, если не всех, речевых (co-speech) жестов является повседневная деятельность человека, его дожестовые, чисто функциональные действия (например, взять маленький объект для жеста *кольцо*, выбрать один предмет из множества однородных для жеста *grappolo* и так далее). Это в значительной степени верно, спорить можно лишь о том, правильно ли был определен исследователем соответствующий этимон. Однако анализ жестов показывает, что на жестикуляционную метафорику в очень значительной степени влияет эвклидова геометрия, которая сама базируется на повседневном практическом опыте человека, однако представляет собой следующий, гораздо больший уровень абстракции. Использование базовых геометрических понятий в русской жестикуляции мы подытожим в Главе 15.

10.2. Конфигурация кулак

10.2.1. ОБЩИЕ ЗАМЕЧАНИЯ

По сравнению с другими конфигурациями ладони, такими как указание *указательным пальцем*, *открытой ладонью*, *большим пальцем*, конфигурациями *кольцо*, *щепоть*, ориентациями ладони вниз, вверх, вертикально и др., конфигурация ладони *кулак* привлекала внимание исследователей в значительно меньшей степени. В русской жестикуляции, однако, эта конфигурация используется весьма часто, имеет разветвленную систему значений и заслуживает отдельного очерка²¹.

Несколько замечаний о семантике конфигурации кулак (как обычно, весьма пронизательных) мы находим у Ж. Кальбрис. Так, она указывает, что кулак может

— передавать семантические компоненты ‘сила-энергия’, ‘тотальность’ (*весь*) [Calbris 2011: 48, 302];

— символизировать стремление удержать какой-либо объект или выступить как естественное оружие человека [ibid.: 90];

²¹ Естественно, мы рассматриваем только речевые (co-speech) употребления этой конфигурации руки и не обращаемся к кулаку как к эмблематическому жесту, имеющему кросскультурное устойчивое значение, вполне понятное и без сопровождающей речи, — уверенность, сила, гордость, гнев (см. [Darwin 1872; Eibl-Eibesfeldt 1989]).

— передавать семантический компонент ‘необходимость’ [Calbris 2011: 302]; здесь же указано, что кулак как естественное оружие человека передает идею силы — и все семантические производные от этой идеи;

— передавать семантический компонент ‘включать в себя’ и, как результат деривации, ‘сохранять’ [Ibid.: 27—28].

Значения конфигурации кулак сводятся автором в три основные группы:

- 1) сила,
- 2) крепко удерживать что-л.,
- 3) заключать что-л. внутри себя [Ibid.: 27].

Отдельные замечания в книге [Kendon 2004], касающиеся использования конфигурации кулак в неаполитанском диалекте итальянского языка, в принципе, не выходят за пределы, очерченные Ж. Кальбрис. Обратим внимание на то, что вторая группа значений, по Ж. Кальбрис, т. е. ‘крепко удерживать что-л.’, в принципе, распадается на две части — часть ‘крепко’, которую можно возвести к первой группе (‘сила’), и часть ‘удерживать что-л.’, которая, вообще-то, может образовывать и отдельную группу, которую в этом случае лучше сформулировать не с помощью глагола *удерживать*, а с помощью глагола *держать*, т. е. без акцентирования компонента ‘крепко, прилагая усилия’.

Примечание. Одно из достаточно частотных прагматических употреблений конфигурации кулак в русской жестикуляции — *притягивающая рука*. Конфигурация *притягивающая рука* осуществляется рукой, сжатой в кулак (чаще всего — с отогнутым большим пальцем, но это не обязательно, палец может быть и прижат), которая движется говорящим в направлении ‘на себя’. В качестве этимона этого жеста выступает, по-видимому, материализация идеи ‘заставить слушающего встать на точку зрения говорящего’. Этот жест используется как аргументирующий в ситуации, когда говорящему нужно в чем-то убедить собеседника, или в тех случаях, когда говорящий испытывает по какому-либо поводу эмоции и призывает слушающего разделить эти эмоции с ним. Данный жест основан, очевидно, на этимоне ‘держать’, который выражается сжатым кулаком, и на этимоне ‘встань на мое место’, т. е. займи то же самое место, которое занимаю сейчас я, и, как следствие, стань таким же, как я, думай и чувствуй так же, как я (о том, что в русской жестикуляции два объекта, занимающие одно и то же место, отождествляются, см. § 8.5.3.2).

Ниже мы опишем основные этимоны, к которым восходят употребления конфигурации кулак в русской жестикуляции, естественно, в том объеме, в котором это отразилось в нашей базе данных.

10.2.2. ЭТИМОН ‘МАССИВНАЯ ТОЧКА’

На нашем материале встретилось три примера, в которых кулак (два кулака) символизировал некоторую точку (некоторые точки), обладающую не только объемом, но и массой:

10.2_1

⌘{ну сделать ускоренное движение **масс**, или две **массы** вращаются}; нужно взять две ⌘{**массы**} и из них сделать антенну.

Никаких метафорических переносов на основе этого этимона и его дальнейшего развития в нашей базе данных обнаружить не удалось.

10.2.3. ЭТИМОН ‘ДЕРЖАТЬ’

Итак, как мы сказали выше, жест *притягивающая рука* является примером жестикуляции, включающей в себя в качестве одного из основных компонентов сжатый кулак и основанной на этимоне ‘держать’. Семантический компонент ‘держать’ входит также в значение ряда глаголов и отглагольных существительных: *блокада, взять, забрать, внести вклад, выдвинуть, давать, доставлять, иметь, находить, обладать, получать, предъявлять, сжимать, состоять из* (= *иметь*), *пробовать* (делать что-л. какими-л. орудиями).

Приведем несколько «чистых» контекстов, включающих данный этимон и не отягченных дополнительными характеристиками, которые, как мы покажем ниже, могут оказывать влияние на использование конфигурации *кулак*:

10.2_2

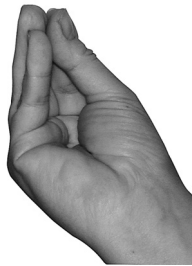
удалось обнаружить, что ⌘{**блокада**} одной из медиаторных систем мозга, дофаминовой, ⌘{**переводит**} животное; успеть ⌘{**взять**} и успеть **отдать** этот пласт культуры}; и структуру ⌘{кручения может **иметь**}; то есть в руках ⌘{исследователя, сейчас у нас **есть**} инструменты; и именно их мы переводим, комментируем и так далее и ⌘{**даем** значит пользователю}; наличие черной материи, безусловно, может внести ⌘{**вклад**} в космологический член; ну чтобы построить такой процесс, мы должны выдать **выдвинуть** ⌘{[пауза]} ну такие постулаты; вот точная формулировка доказательства ⌘{**доставляла**} следующий уровень точности; и мы ⌘{**получаем** трехмерное изображение рельефа}.

Первоначальный этимон ‘держать’ может быть несколько сужен до ‘держатель инструмент’, что приводит к появлению контекстов с семантическими компонентами ‘делать’, ‘производить’, ‘творить’, ‘работать’, которые также сопровождаются конфигурацией *кулак*:

10.2_3

потому что $\{если\}$ **делать** $\{э\}$ $\{подхват\}$ $\{современный\}$ словарь; вот как время созревает, так сказать и сказать $\{делаются\}$ эти открытия; $\{ей\}$ можно **управлять** магнитным полем; являются информационной системой в государстве и, так сказать, на этом уровне и $\{работают\}$; математики как бы $\{создают\}$ орудия; тут главное резко всё набросать эти мешки с песком и **перекрыть** $\{реку\}$; любая ошибка, внесенная в эту систему, она **делает** ее $\{неисправимой\}$; так мы на их основе $\{строим\}$; из этих 30-ти единиц мы никакие специфические в функциональном смысле структуры $\{не\}$ **сделаем**; во многих $\{странах\}$ **созданы** такие информационные системы; как $\{обычно\}$ **делают** лексикографы.

Мы уже неоднократно упоминали такую конфигурацию руки, в высшей степени характерную для русской жестикуляции, как *держащая рука*^ω (см. рис. 10_10). Эта конфигурация (с разной ориентацией ладони — вниз, вверх, вертикально; с разным количеством использованных рук — две или одна; с разным раствором пальцев, как на рис. 10_10 или на рис. 10_24) обозначает объекты разной формы, веса, ориентации в пространстве.

Рис. 10_24. Держащая рука^ω

Таким образом, мы имеем набор контекстов, где конфигурация *кулак* обозначает семантический компонент ‘держать’, и конфигурацию *держащая рука*, которая тоже имеет в качестве исходного этимон ‘держать’, что и явствует из ее названия.

Интересно посмотреть, как именно соотносятся между собой эти две конфигурации, и если они различаются чем-либо, то чем именно?

Для ответа на этот вопрос выделим два типа контекстов:

1) контексты, в которых в зону действия жеста входят как предикаты, так и имена,

2) контексты, в которых в зону действия жеста входят только имена.

Например:

Глагольные контексты	Именные контексты
вот точная формулировка доказательства	тут главное резко набросать мешки с
⌘{доставляла} следующий уровень точности	песком и перекрыть ⌘{реку}
так мы на их основе ⌘{строим}	любая ошибка, внесенная в эту систему,
успеть ⌘{взять} и успеть <i>отдать</i> этот пласт	оно делает ее ⌘{неисправимой}
культуры}	если ω{минковского пространство}
математики как бы ⌘{создают орудия}	является псевдоэвклидовым простран-
свет ω{упадет} внутрь	ством,
он ω{купил} их	которое является ω{кирпичиком}
он ω{взял этот образ}	для описания многих сложных систем
корпус позволяет лучше ω{выявить структуру}	

Проанализируем, как именно контексты двух типов распределяются между конфигурациями кулак и держащая рука (табл. 10_5).

Таблица 10_5

Конфигурация руки	Кулак	Держащая рука
Тип контекста		
Глагольный	41	114
Именной	5	193
с²=43,9, р=3,4–11, параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, контексты распределяются крестообразно: для конфигурации кулак характерна зона действия жеста, включающая в себя предикат, а для конфигурации держащая рука, напротив, характерны контексты, в которых в зону действия жеста включены только имена.

Таким образом, различие между этими двумя конфигурациями, включающими в себя семантический компонент ‘держать’, можно сформулировать следующим образом:

- конфигурация кулак обозначает действие *держать* и производные от него;
- конфигурация держащая рука обозначает объект стабильной структуры и любой природы (материальный или абстрактный, в том числе и выраженный отглагольными именами, например *поиск*, *возбуждение*), имеющий пространственные и физические характеристики (длину, высоту, ширину, вес, объем, длительность), не развивающийся во времени и являющийся чаще всего объектом манипуляций и воздействия со стороны субъекта.

Таким образом, например, в двух практически идентичных контекстах:

математики как бы **⌘{создают орудия}**

ω{**создав** такие **системы**}, которые могли бы реплицироваться

в первом с помощью конфигурации *кулак* говорящий акцентирует предикат *создавать (действие)*, а во втором с помощью конфигурации *держащая рука* — **объект** создания, *системы*.

10.2.4. ЭТИМОН ‘УСИЛИЕ’

Как заметила Ж. Кальбрис, кулак как естественное оружие человека передает идею силы, энергии, сделанного усилия. И действительно, это элементарный базовый этимон отмечен и на нашем материале (приведем только «чистые» контексты, не отягченные дополнительными параметрами, способными вызвать конфигурацию *кулак*):

10.2_4

это можно держать не только человека, но и целый социум в определенного рода **⌘{подчинении}** [*подчинение требует от подчиняющего усилия*]; мы найдем какой-то способ, как **⌘{перейти}** как **⌘{пройти}** катастрофу ошибок [*пройти катастрофу можно лишь прилагая усилия*]; **⌘{оно должно}** сохраниться как память, как память для сознания человека [*идея долженствования, которая предполагает приложение усилий*]; для того, чтоб это сделать, **⌘{надо}** [*идея необходимости, которая предполагает приложение усилий*] надо поместить; для квантовой теории это **⌘{нужен}** [*идея необходимости*] был аппарат дифференциальных уравнений; после этого случая **⌘{он даже заявляет}** [*заявляет, т. е. говорит с усилием*] Анне Григорьевне.

Этимон ‘усилие’ оказался достаточно продуктивным в отношении основанных на нем метафорических переносов. Перечислим далее основные метафорические переносы, связанные с этим этимоном.

10.2.4.1. Эмфаза и контраст

При эмфатическом интонировании и при использовании контрастных конструкций говорящий прилагает некоторые физические или лингвистические усилия, чтобы выделить некоторый компонент во фразе²².

10.2_5

логика научного исследования приводит нас **⌘{ВОТ К ТАКИМ}** радикальным выводам; о которых мы **⌘{КАК РАЗ И ГОВОРИЛИ}!**; кому будет интересно, **⌘{можно**

²² Напомним, что контрастные конструкции включают в себя частицу *вот* (*вот X вот, вот X*), частицу *-то* (*X-то*), конструкции с *как раз*, *сам*, *свой собственный*.

на САЙТЕ} почитать; №{КАК} вы считаете?; вот, собственно говоря, №{ЭТО} и делает его тем самым живым бесконечно большим океаном...; я просто называл эти натрий, аммоний йоны и четыре молекулы воды №{КОН-ГЛО-МЕ-РА-ТО-РА-МИ}; инструмент, позволяющий вот №{выделить ВОТ ТАКИЕ ФУНКЦИИ и их} анализировать; вот ЗДЕСЬ №{КАК РАЗ} может быть бог города; когда эти карты закрыты, это создает больше всего неудобств для №{НАС САМИХ}; что, я не знаю, что вокруг №{СОЛНЦА} вращаются планеты?; вы №{ЗНАЕТЕ это, да}?; №{так вот ОКАЗАЛОСЬ}, что если разрушить гиппокампы.

10.2.4.2. Противопоставление

Синтаксические конструкции

Любая эмфатическая или контрастная конструкция предполагает противопоставление выделенного (интонационно, лексически или синтаксически) элемента остальной, нейтральной части высказывания. Этот факт готовит нас к тому, что конфигурация *кулак* вполне может использоваться в ситуации противопоставления.

Каким образом противопоставление может быть связано с этимолом 'усилие'? Довольно подробно мы писали об этом в Главах 6 и 8, повторим здесь вкратце. В случае если противопоставляются равные, с точки зрения говорящего, сущности, для выражения противопоставления используются симметричные жесты, например боковой кивок влево и вправо или движение руки в левую и правую периферии:

10.2_6

Значит, я вроде левая периферия{ухожу}, а вы вроде правая периферия{остаётесь}.

С. Аранович и др. Торпедоносцы, 1983

При прагматическом равенстве (по силе, вероятности и другим характеристикам) противопоставляемых сущностей для выражения противопоставления может быть также использовано вертикальное движение руки сверху вниз (или, чаще, кивок сверху вниз) на обеих противопоставляемых сущностях:

10.2_7

Одни ^- {трусят}... а другие ^- {крепче} берутся за весла.

А. Столпер и др. Повесть о настоящем человеке, 1948

Но что происходит, если противопоставляемые сущности, с точки зрения говорящего, не являются равнозначными? В этом случае мы обычно сталкиваемся с высказыванием, в котором говорящий по умолчанию считает, что выраженная им в его высказывании точка зрения является более слабой и менее

общепринятой, чем точка зрения, против которой он возражает, которой он противопоставляет свою точку зрения (в противном случае сам акт противопоставления теряет смысл). А для того чтобы преодолеть «превосходящие силы» опровергаемой точки зрения, необходимо приложить усилия. По-видимому, именно эти усилия в ситуации прагматически недоминантного, необщепринятого в данной коммуникативной ситуации возражения и символизируются конфигурацией *кулак*.

При анализе материала, связанного с конфигурацией *кулак*, первое, что бросается в глаза исследователю, — использование кулака как знака точки, окончания фразы:

10.2_8

...там видно, что такие же кратеры и ⌘{на астероиде}.

Мы должны в этом переходе следовать какому-то ⌘{признаку}.

Таких примеров чрезвычайно много. Но много и обратных примеров, когда явный и отчетливый конец фразы не сопровождается конфигурацией *кулак*. Таким образом, конфигурация *кулак* не может рассматриваться как простой аналог точки, на жестикуляционном уровне обозначающий конец фразы.

Возникает естественный вопрос: какая именно причина приводит к появлению конфигурации *кулак* в конце фразы?

И при массированном обследовании материала такая причина находится.

Фраза, которая заканчивается конфигурацией *кулак*, должна быть элементом **внутритекстового противопоставления**. Чаще она противопоставляется предшествующему тексту (и в большинстве случаев имеет специальные маркеры противопоставления, которые в цитатах выделены полужирным):

10.2_9

И доклад был где-то **на обочине** общего ⌘{процесса}.

Но вот... вот это растяжение-сжатие должно быть меньше, примерно ⌘{в 100 раз}.

...что **действительно**, здесь мы имеем дело с макроскопическим туннелированием ⌘{намагниченности}.

Ну и, конечно, она **не только** у американцев... обсуждалась, **только** американцы ее смело подали ⌘{в газету}.

Любой человек грешен, бог ⌘{чист}.

Но если мы посмотрим на картинке астероида, то там видно, что такие же части ⌘{на астероиде}.

Но мы же что-то должны сохранить в этом переходе... мы должны в этом переходе следовать какому-то ⌘{признаку}.

А карта пропущена через голову и несколько абстрактная такая и несколько значит условная $\mathbb{H}\{\text{пауза}\}$.

Но до реконструкции в собственном смысле здесь еще довольно $\mathbb{H}\{\text{далеко}\}$.

А здесь осталось $\mathbb{H}\{\text{пространство-время}\}$.

Такая же схема асимметричного противопоставления лежит в основе еще трех синтаксических конструкций. Прежде всего — это **сравнительные конструкции**. Напомним, что, по нашим данным, сравнительные конструкции и обороты, как и морфологическая категория сравнительной степени, в случае симметричного сравнения выражаются теми же средствами, как и симметричное противопоставление (см. § 8.5.3.2):

10.2_10

Вы $\text{^}\text{^}\{\text{шутите}\}$, как $\text{^}\text{^}\{\text{сумасшедший}\}$.

Загорела, хорошо ест, бегает, как $\text{^}\text{^}\{\text{мальчик}\}$.

В случае если два объекта сравниваются между собой, в них автоматически выделяется общая часть и дельта, различающая их. В случае симметричного сравнения акцент делается на общей части. В случае же асимметричного сравнения говорящий акцентирует именно различающую эти объекты дельту и противопоставляет эту дельту общей части. Именно поэтому любое сравнение потенциально содержит в себе и противопоставление. Именно этот семантический компонент противопоставления акцентируется, с нашей точки зрения, в сравнительных конструкциях конфигурацией *кулак*. Несколько примеров.

10.2_11

Стоп! Хавинга сделал еще $\mathbb{H}\{\text{похлеще}\}$!; там система несколько сложнее, $\mathbb{H}\{\text{чем вот то, что я описал}\}$; это труп обычной звезды, только большей, больше, $\mathbb{H}\{\text{чем солнце}\}$; у него $\mathbb{H}\{\text{толще палец}\}$; можем поворачивать эту $\mathbb{H}\{\text{модель так, как нам удобно}\}$.

Интересно проявляется этот акцент на дельте, отличающей один объект от другого, сходного, в метатекстовых вставках разной природы. Метатекст (текст второго уровня, надстраиваемый над основной фразой и отражающий обычно рефлексию говорящего над жанром, структурой и содержанием его высказывания) является неотъемлемой частью осуществляемого высказывания и одновременно выступает как автономная структура внутри этого высказывания, содержательно и (часто) фонетически и интонационно **противопоставленная** ему. Таким образом, любое вставное предложение или конструкция могут оцениваться говорящим как противопоставленные основному потоку речи, а следовательно, могут — теоретически — отмечаться конфигурацией *кулак*. И действительно, примеры подтверждают это наблюдение (метатекстовые вставки выделены разрядкой):

10.2_12

и вопрос {второй}: а возможна ли сборка сложных структур...?; Значит, {во-первых}. Оказалось, что гамма-всплески появляются в областях галактик, где...; астероид, я как-то {оценил}, его можно отклонить; когда человек показывает на себя не как на личность, о чем я {там дальше буду говорить}, а как столбик...; Это изначально несопоставимые вещи. {Например}, эквивалентность в переводе это всегда однонаправленное отношение; Дают собаке, {например}, ^{подхват}{мясосухарную смесь}; и вообще, уже чтобы {так}, закончить, мы тут давеча директора переизбирали...; ...проблем, которые были, на мой взгляд, очень интересные для решения. {Ну например}.

В качестве метатекстовых вставок, отмеченных конфигурацией *кулак*, довольно регулярно выступают уточняющие конструкции:

10.2_13

еще более мелкими, {нанометровыми, частицами}; она складывалась из ну такой подвижной работы — работы {с людьми особенно}; и на каждой их этих двух половинок собиралась соответствующая вторая, {комплементарная, половинка}; это то, что удалось рассмотреть сейчас при пролете в основном {американских аппаратов}; в одной из маленьких фабрик, {в винодельческой фабрике, ээ рабочий перегрел...}; удивительно, что в том же самом, {в 1848 году}, когда этот эксперимент он демонстрировал; законы Ньютона содержали три части, вот сила равняется масса на ускорение {пауза}, вот три категории; в Москве мы работаем, вот так сказать {в Московском университете}; может быть иметь... непредсказуемый характер. Хаотический {как говорят специалисты} в области динамики...

В качестве стандартной уточняющей конструкции выступают фразы и синтагмы, которые вводит оператор *то есть*²³:

10.2_14

базовые автодейкисы, которые совпадают..., **то есть** это указания пальцем и открытой {ладонью}; {Вот. **То есть**} так он себе представлял {развитие} ^{подхват}{э} ^{подхват}{значит, транспорта}; **то есть** {правильно} я понял, что родители, используя вторую фазу...; {**то есть** гравитация вторична}; планета начинает охлаждаться, **то есть** такие вот ледниковые {эпохи возникают}; **то есть** здесь у него {был} дефицит той информации, которая...; **то есть** идет такое активное поступление {вот этой картографической} информации, что надо думать о том...; **то есть** в руках {исследователя сейчас у нас есть} инст-

²³ Впрочем, конструкция с *то есть* может рассматриваться как разновидность конструкций идентификации, см. § 10.2.5.1.

румент...; это шар, радиусом 10–20 километров, **то есть** размером №{с Москву нашу}; **то есть** этот процесс №{[пауза]} мы можем приблизить к импульсным случайным процессам...

И наконец, противопоставление можно усмотреть в условных предложениях структуры *если... то...* Заметим, что в стандартном случае, как было показано в § 8.5.4.2, части условного предложения сопровождаются движениями руки сверху вниз или, чаще, кивком сверху вниз (это связано с тем, что условные предложения осмысляются как разновидность сложносочиненных предложений с временным придаточным, а последние, передавая идею одновременности двух событий, сопровождаются именно движением руки или головы сверху вниз). Но событие и условие осуществления этого события могут восприниматься и как противоречащие друг другу, поскольку само понятие условия означает, в сущности, что условие еще пока не выполнено и не соблюдается, а следовательно, событие, возникающее в случае осуществления данного условия, противоречит отсутствию этого условия в реальном мире. Именно идея этого противоречия ведет в ряде случаев к использованию конфигурации *кулак* (которая, впрочем, может сочетаться и с вертикальным движением руки и головы):

10.2_15

если дело только в длине, №{[пауза]} то мы имеем микроэлектронику; если нарушить гиппокампы, ...№{то животное теряет способность...}; если это виртуальный город, №{то ты можешь} попутешествовать...; если говорить, ну, такими научными терминами, №{то человек} решает свои задачи...; потому что если... ставить задачу отразить именно современное употребление, то нам №{именно и нужен 21 век}; если делаешь двуязычный словарь, любой, №{то самое главное это подобрать эквиваленты}.

Л е к с и к а

Идея противопоставления содержится также в ряде лексических единиц, например в местоимении *другой* (и в лексемах, которые включают семантический компонент ‘другой, иной’, например *изменить*). В случае асимметричного, усиленного противопоставления говорящий использует для сопровождения этой лексемы конфигурацию *кулак*:

10.2_16

то понятно, что она вообще-то совсем не нужна, а нужна скорей №{другая}; то есть принципиально другой №{подход}; они их вымели, выбросили, **изменили** их №{орбиты}; то есть природа этих явлений совсем №{другая}?

Семантический компонент ‘противопоставление’ латентно входит и в значение лексем *именно* и *только* (и синонимичных): обе частицы разными спо-

собами, но выделяют некоторый объект или событие из группы объектов и событий, а там, где есть идея **выделения**, там латентно присутствует и идея **противопоставления**. Тем самым естественно, что эти частицы могут сопровождаться конфигурацией *кулак* (хотя и гораздо реже, чем стандартными для этих частиц конфигурациями *точь-в-точь* и *указательный палец*):

10.2_17

...и ставить задачу отразить ⌘{именно современное употребление}; она довольно разветвленная, и это ⌘{именно} связано с тем, что...; у нас есть ⌘{только} э только письменный [язык]; если исключить какие-то варианты случайные и одноразовые, а взять ⌘{только частотные}.

Прагматическое противопоставление

На нашем материале встретилось весьма интересное прагматическое противопоставление, которое связано с маркером открытого списка *и так далее*. Это словосочетание используется тогда, когда говорящий не дает исчерпывающего перечисления объектов, считая, что оно в данной коммуникативной ситуации нерелевантно. В стандартном случае жестикуляционным сопровождением открытого списка служит колебательное движение руки (см. § 9.3.2). Но нам удалось, однако, обнаружить три примера, когда маркер открытого списка *и так далее* сопровождается конфигурацией *кулак*:

10.2_18

когда снег заметает ⌘{и так далее}; апелляция к адресату, выполняет фатическую функцию, и так ⌘{далее}; изолированное употребление, типа там «меня», «я» и так ⌘{далее}.

Здесь, по-видимому, мы сталкиваемся с довольно редким случаем, когда жестикуляция противоречит словесному ряду: на лингвистическом уровне список остается открытым, а на жестикуляционном уровне говорящий опровергает эту открытость конфигурацией *кулак*, которая сигнализирует, что говорящий считает продолжение этого списка ненужным и объявляет его закрытым. Именно это противопоставление лексической открытости списка и его прагматической закрытости, по-видимому, и обозначается конфигурацией *кулак*, поскольку никаких иных оснований для появления этой конфигурации в данных контекстах обнаружить не удается.

10.2.4.3. Интенсификация

Поскольку этимон 'усилие' включает в себя семантические компоненты 'много' и 'больше' (приложение большой силы для совершения действия или

силы, которая больше некоторой нормы), то совершенно естественно, что конфигурация *кулак*, основанная на данном этимоне, достаточно последовательно используется как сопровождение лингвистических единиц и конструкций со значением интенсивности (в частности, превосходной степени прилагательного или наречия):

10.2_19

то есть $\{надо\}$ **полностью** намагнитить эту молекулу}; Россия $\{настолько\}$ **богатая** кукольная страна, нет ни одной такой страны в мире}; но это мы уйдем $\{в\}$ **такие** гностические вещи, что лучше это оставить до следующего раза; мысль меня заполнила: какие же мы плохие, **какой** же $\{я\}$ плохой}!; ну такой уж... $\{до\}$ **глубины души** пробирала его молитв молитва; а Фридман в 22 году нашел $\{очень\}$ простое решение}...; прогнозы всегда они $\{пауза\}$ **очень** вещь подхват{условная}; но $\{самое\}$ **интересное** то, что ранняя поведенческая реакция...; а это ведь $\{тоже\}$ **супер**сложно, потому что там} нету шахтеров; это был $\{колоссальный\}$ прорыв} для магнетизма; которые, на мой взгляд, были $\{очень\}$ интересны для решения; логика научного исследования приводит нас $\{вот\}$ к таким} **радикальным** выводам; $\{самое\}$ **главное** — это подобрать эквиваленты}.

По этой же причине конфигурация *кулак* сопровождает лексемы и конструкции с семантическими компонентами ‘много’ и ‘больше’:

10.2_20

Это главный астероидный пояс. Вот видите, $\{их\}$ много}; Вот из нас двоих Алексей $\{в\}$ **большей** степени наблюдатель}; а чуточку $\{увеличить\}$ чувствительность}; два зеркала и $\{еще\}$ два зеркала, и подхват{больше ничего}; и вот в нашей лаборатории за 5 лет было открыто $\{еще\}$ 50 таких} соединений.

Как мы уже писали Главе 9, оценочный компонент ‘много’ легко развивается у кванторных слов со значением всеобщности, поскольку ‘всё’ — это очевидным образом ‘много’. Именно поэтому конфигурация *кулак* сопровождает контексты с этими кванторами:

10.2_21

в основе **всех** химических $\{превращений\}$; видно, что такие же части на астероиде, на этом маленьком... $\{где\}$ **никакой** деятельности нет}; в математике... $\{существует\}$ **всё**, что можно непротиворечиво мыслить}; я сказал: вы боги и сыны вышнего $\{все\}$; можно про **любую** $\{науку\}$ сказать современная и классическая; а по их размерам видно, что $\{все\}$ они оказываются внутри орбиты Юпитера; третий $\{целиком\}$ посвящен населению; пока там думали комбинировали $\{все\}$ эти} геометрии, началась новая эпоха; до этого в гробницах и пирамидах практически $\{ничего\}$ не писалось}; причем каждый $\{каждый\}$ из этих кирпичиков} магнитостатически взаимодействует.

10.2.5. КОМБИНАЦИЯ ЭТИМОНОВ: ‘УДЕРЖИВАТЬ С УСИЛИЕМ’

Два основных этимона, описанных нами выше, могут комбинироваться и формировать этимон ‘удерживать с усилием’.

Посредством этого производного этимона передается идея связи, соединения, равенства, тождества, совпадения двух разных компонентов. Этот семантический кластер обслуживается в русской жестикуляции таким жестикуляционным явлением, как движение руки или головы сверху вниз (идея тождества, см. § 8.5.3.2), а также соединением пальцев в конфигурации *перо* или соединением ладоней (идея совпадения двух плоскостей в одной плоскости, см. § 10.1.4). С нашей точки зрения, конфигурация *кулак*, именно в силу того, что одним из основных для нее является этимон ‘усилие’, подает метафору тождества и совпадения в новом ключе: сопоставляемые сущности исходно не являются для говорящего близкими, или говорящий считает, что они не являются близкими для слушающего. Таким образом, соединение двух компонентов, их сопоставление или отождествление требует от говорящего или от слушающего усилия, что и передается конфигурацией *кулак*. Тем самым при комбинации этимонов ‘удерживать’ и ‘усилие’ говорящий как бы стягивает с помощью кулака в одну точку две разные идеи и с усилием удерживает их, не давая им снова разойтись (аналогичным образом, как мы писали выше, в жесте *притягивающая рука* говорящий как бы удерживает с усилием слушающего, притягивает его к себе и как бы заставляет встать на свою точку зрения, понять себя).

10.2.5.1. Идентификация объектов и явлений

Естественно, конфигурация *кулак*, основанная на данном комбинированном этимоне, используется в конструкциях идентификации:

10.2_22

это как бы некая точка $\{ \text{бифуркации} \}$ или что-то такое; это самый частый $\{ \text{стандартный случай} \}$; Почему $\{ \text{конфигурация руки разная} \}$?; это Амагат, это тоже $\{ \text{один из праобразов христианских} \}$; они концентрируются в плоскости Млечного Пути. $\{ \text{пауза} \}$ Это плоскость нашей галактики; и это место, где он состоялся, мы все знаем, $\{ \text{это Голливуд} \}$; *[эффект, родственник закону Харста]* — это так называемый степенной закон распределения вероятностей $\{ \text{пауза} \}$; это Тексты $\{ \text{Пирамид} \}$; значит, это $\{ \text{социальная болезнь} \}$; все остальные $\{ \text{считаются нейтральными} \}$; как инженер $\{ \text{физик и образованный человек} \}$; одним из первых, кто предложил бороться с астероидами, — отец водородной бомбы $\{ \text{Теллер} \}$; пятое измерение, оно является $\{ \text{пространственно-подобным} \}$; значит, почти 25 порядков $\{ \text{разница} \}$; и также подчеркивали, что это $\{ \text{одна сущность} \}$; это $\{ \text{где-то второй, тридцать} \}$

второй век до рождения Христова}; базовые автодейксисы — это {автодейксисы}, которые совпадают...; Макс Борн, один из так сказать {создателей} квантовой теории...; вот, {так они выглядят}; {это был} очень важный момент, потому что мы...; я Хэфри утром, Ра днем и Атум {вечером}; нам {присвоили лауреата} государственной премии; это только {ощущение} ощущение некоторое, вбок такое; или проблема чисто физическая {[пауза]} — проблема великого объединения всех физических полей; А что такое пятое {измерение}?; какой из них... на нашу долю выпал, это {предмет экспериментальной проработки}; как Эйнштейн говорил, это некоторая монолитная часть его теории {[пауза]}; это примитив, начальные понятия {теории}; гравитационная волна — это рябь на поверхности {кривизны}; ну, напомним, нанометр {это} 10 в минус девятой метра; я как бы считал это {делом недостойным}; потом {стали называть} именами уважаемого человека; переводных эквивалентов, которые могут претендовать на статус {лексикографических}; и вот эта модель переключения поведения из одного в другое {оказалось} очень интересным...

Идея равенства, идентичности, тождества передается также лексически:

10.2_23

время {примерно **то же**}, потому что...; первичные... первичные конструкции, которые {соответствуют} рангу шесть-шесть; их можно {сравнить}; сделать так, чтобы расстояние между зеркалами {равнялось}... чтобы был резонанс.

Очень активно конфигурация *кулак* употребляется в относительных предложениях (в основном определительных, но изредка встречаются и рестриктивные); в сложноподчиненных предложениях с изъяснительным придаточным. В этих случаях с помощью конфигурации *кулак* (как это было и в случае движения руки/головы сверху вниз, и в случае конфигурации *перо*) осуществляются приравнивание, идентификация вводящего компонента в главном предложении — и его «расшифровки», раскрытия его содержания или характеристик в придаточном:

10.2_24

с общественными организациями, {которые заинтересованы в получении этих карт}; рассчитывать на некую общность структуры в физике планет, {которые существуют около других} звезд; вот эти числа близки к тому, {что нужно сделать}; подходим к очень интересному моменту, {толчок которому дал тоже Иван Петрович Павлов}; наступает время обсудить, может быть всерьез, {что может послужить} причиной такого конца; а солнце к тому времени, {когда оно достигнет размеров} Юпитера; и сам Христос в Евангелии объясняет, {что это такое}; зная... {что} раньше этот сигнал предвещал по-

явление пищи; мы должны были бы обладать какой-то машиной времени, $\{которая\}$ бы перенесла нас; вспоминая $\{типы\}$ темперамента, $\{подхват\}$ {которые} были открыты Гиппократом; ставится вопрос $\{о\}$ том, что вот...; поставить целый ряд конкретных $\{экспериментальных\}$ проблем, которые, на мой взгляд, были...; потому что большой охват пространственный, $\{который\}$ космические снимки дают, позволяет сперва...;²⁴ каменный дождь, $\{который\}$ должен был упасть на город Устюг; от той парадигмы, $\{о\}$ которой мы говорили; в нашем понимании технологической цивилизации, вот $\{тот\}$ вот этот вариант, $\{который\}$ вы говорите, фактически означает смерть; но сначала хочу объяснить вот то удивление, $\{которое\}$, в частности, я испытал; видно, что такие же части $\{на\}$ астероиде, на этом маленьком, $\{где\}$ никакой деятельности нет; и можно видеть, $\{что\}$ вот все они...; и $\{надо\}$ сказать, что это не единственный пример; есть текст..., $\{который\}$ иллюстрирует блестяще вот эту вот идею; и $\{мы\}$ решили, что мы будем идти не от имеющихся словарей; с двигателем, прототипом $\{которого\}$ является двигатель, ионный двигатель; в ту же полноту божественного сверхбытия, образом $\{которого\}$ являются являются вот эти поля; некоторый порог, $\{который\}$... уже $\{придумали\}$ ему название; и прообразом $\{того\}$, что открыло потом христианство; $\{есть\}$ еще третья точка зрения, которая говорит о том, что картография это...; человечество начало сталкиваться $\{с\}$ некими научными проблемами, которые противоречат сути науки; и $\{информации\}$, $\{подхват\}$ {которая} вычитается из нее, которой организм реально обладает...; понятия, которые у нас встречались в тех теориях $\{пауза\}$, которые мы рассматривали...; вот в этих структурах, $\{которые\}$ реально позволяют в общем-то строить поведение.

10.2.5.2. Связь между объектами

Этимон 'удержание с усилием' проявляется также лексически и передает идею связи, соотнесенности или зависимости двух или более объектов:

10.2_25

$\{это\}$ **зависит** от типа высшей нервной деятельности; $\{процессы\}$ характеризуются медленным затуханием **корреляционной** $\{функции\}$; свойства всего $\{кластера\}$ проявляют квантовые свойства; фразы с автоуказанием открытой ладонью должны быть в большей степени $\{ориентированы\}$ на слушающего; комфортное состояние **в связи с присутствием** $\{утки\}$ в гнезде; указательный автодейксис $\{близко\}$ **связан** с $\{подхват\}$ {я} $\{подхват\}$ {я}-маркерами во фразе; пускать их быстро или медленно, **в зависимости**

²⁴ В этом примере функции конфигурации *кулак* выполняет конфигурация *руки в замок*.

⌘{от этого мы увидим разные вещи на этих картах}; мы не знаем, как происходит ⌘{взаимодействие} струи с окружающим веществом.

Сюда же можно отнести контексты, в которых передается идея приближения к некоторому пределу, достижения некоторой цели:

10.2_26

⌘{до сих пор}, уже сейчас не так строго, ^{подхват}{но до сих пор это соблюдается}; происшествий, которые происходят ⌘{до сего времени}; и тогда мы дойдем ⌘{до}... почти до горизонта событий²⁵; финиш уже близко⌘{ }.

10.2.6. Итоги

Итак, мы выделили четыре основных этимона конфигурации *кулак*, три из которых дают нам метафорические переносы, формирующие базу для использования этой конфигурации в русской жестикуляции (см. табл. 10_6).

Таблица 10_6

Этимон	‘массивная точка’	‘держать’	‘усилие’	‘удерживать с усилием’
Лексика и компоненты значения	<i>масса, точка</i>	‘держать’; ‘держать инструмент’	‘усилие’, ‘с усилием’, ‘делать с усилием’; ‘противопоставление’; ‘интенсификация’; ‘всеобщность’	‘идентификация’; ‘связи между объектами’; ‘достижение предела’
Морфология			сравнительная степень; превосходная степень	
Синтаксис			противопоставление; сравнительные конструкции; метатекст; условное придаточное	идентификация, определительное и изъяснительное придаточное
Интонация			эмфатические и контрастные конструкции	

Как видим, наиболее мощное дерево значений конфигурации *кулак* развилось из этимона ‘усилие’, этимоны ‘держать’ и ‘удерживать с усилием’ пред-

²⁵ В этом примере хорошо видна синонимия двух конфигураций, обозначающих предел: конфигурации *кулак* (сопровождает первое вхождение предлога *до*) и конфигурации *угол* (сопровождает синтагму *до горизонта событий*).

ставлены гораздо слабее, этимон ‘массивная точка’ и вовсе представляет только самого себя.

На этом мы завершаем рассмотрение иконических конфигураций ладони, еще раз подчеркнув, что очерк, представленный в данной главе, ни в коей мере не может претендовать на полное «закрытие» этого вопроса. Основной нашей задачей здесь было продемонстрировать методологию работы с жестикуляционным материалом с привлечением корпусных данных.

11. Жесты и точка зрения

Условные обозначения:

КГ — качать головой	⊕ — качать головой
ОЛ — конфигурация <i>открытая ладонь</i>	⤴ — кивок сверху вниз
РО — ручное отрицание	⌋ — конфигурация <i>держащая рука</i>
УП — конфигурация <i>указательный палец</i>	✋ — конфигурация <i>точь-в-точь</i>
RH — правая рука	↑ — ориентация ладони вверх
LH — левая рука	↕ — ориентация ладони вертикально
2H — две руки	↓ — ориентация ладони вниз
▼ — движение вниз	✂ — схема «радикальное пересечение»
► — движение вправо (от говорящего)	✖ — ручное отрицание
◄ — движение влево (от говорящего)	⊕ — симметричная окружность
⊕ — динамическая окружность	η — циклоида

11.1. Общие замечания

Как мы уже писали во Введении к данной книге, применение понятия *точка зрения* к жестикуляции — предмет отдельного многопланового исследования, поэтому здесь мы лишь в общих чертах обрисуем возможные направления этого исследования и на конкретных фрагментах жестикуляционной системы покажем возможные способы работы с материалом.

В традиционной (нежестикуляционной) лингвистике термин *точка зрения* покрывает по крайней мере два существенно различных понятия и функционирует в сферах, пересекающихся между собой иногда достаточно слабо.

1. Передача чужого слова. Здесь *точка зрения* подразумевает степень речевой эмпатии говорящего к тому или иному персонажу высказывания или к слушающему: при цитировании (разной степени глубины и точности) говорящий совмещает свой речевой центр с речевым центром персонажа/слушающего и говорит изнутри сдвоенного речевого центра (термин предложен Л. А. Гоготишвили), теми или иными лингвистическими средствами отстраняя себя от чужого речевого центра или, напротив, полностью сливаясь с ним

и как бы претендуя на абсолютно точную и объективную передачу чужой речи. В той зоне высказывания, где говорящий не передает чужую речь, он занимает по отношению к своему высказыванию независимую авторскую позицию, говорит с точки зрения внешней и якобы совершенно объективной (речевой центр Бога, всеведущего автора, коллективного разума и под.).

Очевидно, что различие Д. Макниллом жестов персонажа и жестов наблюдателя (CVPT и OVPT gestures, см. § 1.2.3) в жестикуляционной лингвистике весьма близко к различию «цитируемое чужое vs. квази-объективное слово» в традиционной лингвистике: при жестикуляции говорящий либо совмещает свое тело с телом персонажа и жестикулирует так, как будто бы он и есть этот персонаж (сдвоенный жестикуляционный центр), либо остраивает ситуацию и жестикулирует как объективный сторонний наблюдатель, никак в ситуацию не вовлеченный.

Примечание. Здесь следует отметить, что в жестикуляции, точно так же, как в устном и письменном высказывании, имеются специфические средства, которые используются в качестве маркеров цитирования. В качестве таковых выступают

- быстрое перемещение взгляда говорящего (из зоны коммуникации — в зону коммуникации) перед началом чужой речи, которое функционирует фактически как открывающие кавычки в письменной речи;
- пониженная плотность морганий в зоне передачи чужой речи;
- трясение головой в зоне цитирования и морщенье при передаче чужой речи, которая оценивается говорящим негативно (см. [Гришина 2011a]);
- жесты дистанцирования от чужой речи, в частности отклонение головы и тела несколько назад.

Разумеется, этот список жестикуляционных маркеров чужой речи далеко не полон — это самостоятельная тема, требующая отдельного исследования. Заметим только, что в русской жестикуляции сформировалась специализированная жестикуляционная фраза, *притягивающая рука* (подробнее см. § 10.2.1), с помощью которой говорящий приглашает слушающего встать в данном вопросе на точку зрения говорящего, т. е. физически занять место говорящего и тем самым разделить с говорящим его убеждения или эмоции.

Одним из не прямых способов передачи чужой речи является ее **предвосхищение**: схема, при которой говорящий предвосхищает наиболее вероятную реакцию слушающего на свое высказывание и реагирует на нее **до** того, как эта вероятная реакция реально наступает. Таким образом, в ситуации предвосхищения чужой речи последняя функционирует в речи говорящего аналогично следу вымершего животного, который отпечатался на почве, что позво-

ляет исследователю по структуре отпечатка восстановить вымершее животное целиком.

Подробно говорить мы об этом не будем, поскольку этой теме посвящена огромная литература, связанная, в частности, с работами М. М. Бахтина. Заметим только, что такое предвосхищение имеет, по-видимому, помимо ситуативных, и стандартные лингвистические способы выражения. В частности, для ряда вводных слов, например *безусловно*, *конечно*, *очевидно*, выбор между ударным начальным положением во фразе и безударным положением в позиции Ваккернагеля (после первого фонетического слова) диктуется тем, что ударная начальная позиция направлена на предвосхищение возможного выражения слушающего:

(а) *Безусловно, эту проблему можно решить* (говорящий в предтексте описывал какую-то проблему; он подозревает, что слушающий считает эту проблему разрешимой, и соглашается с ним с помощью начального *безусловно*, однако в дальнейшем приводит свои доводы в пользу наличия определенных трудностей и препятствий — в результате значительная часть контекстов с инициальными ударными *безусловно* и *конечно* имеет уступительный характер и подразумевает дальнейшее *но...*);

(б) *Эту проблему, безусловно, можно решить* (контекст такого типа амбивалентен — он может и подразумевать дальнейшее *но...*, т. е. предвосхищать выражение слушающего, но одновременно может начинать период, в который говорящий изложит свое видение решения проблемы).

В русской речи существует целый класс вопросов, которые формально включают в себя отрицание, но функционируют как положительные вопросы без отрицания, например вопрос *Ты не забыл ключи?* [Шмелев 2009], который предполагает систему ответов, характерную для вопроса *Ты забыл ключи?* (согласие — *Да, забыл*, отрицание — *Нет, не забыл*). Таким же образом устроены косвенные просьбы: *Ты не придешь сегодня вечером?* (в значении ‘я хотел бы, чтобы ты пришел сегодня вечером’) — согласие: *Да, приду*, несогласие: *Нет, не приду*:

данные стимулы на самом деле являются не отрицательными, а положительными стимулами, а отрицательная частица *не* в них не принадлежит автору стимула, а является предвосхищенным в стимуле отрицанием *из будущей реакции* слушающего. Оснований для такого предвосхищения может быть несколько. ...это предвосхищение отрицательного ответа, который желателен спрашивающему. То есть на самом деле спрашивающие в этих примерах задают вопрос *Ты забыл ключи?*, ...но надеются на отрицательный ответ и как бы подсказывают его отвечающему отрицательной формой вопросов. В косвенных просьбах... говорящий из вежливо-

сти облегчает слушающему отказ в выполнении просьбы, узаконивая этот отказ самой формой своего вопроса (см. [Гришина 2011в: 184—185]).

Говорящий может предвосхищать не только отрицательную, но и положительную реакцию слушающего, для чего используется исключительно частотная в русской устной речи конструкция с пост-стимульным *да?*: *Ты придешь, да?*

...да-говорящий предвосхищает наиболее вероятную или наиболее желательную для себя реплику слушающего, т. е. как бы подсказывает слушающему его будущий положительный ответ на заданный вопрос, сделанное предположение, озвученное требование и т. д. [Там же: 186].

Предвосхищение чужой речи, чужой реакции имеет не только стандартные речевые, но и стандартные жестикуляционные средства выражения. В частности, пост-стимульное *да?* в вопросах типа *Ты придешь, да?* в русской устной речи регулярно сопровождается кивком: *Ты придешь, да?* или попросту кивком заменяется: *Ты да?* О регулярном выражении отрицания предвосхищенной говорящим реакции слушающего с помощью отрицательного качания головой мы будем писать ниже, в § 11.2.5.3.

2. Позиция наблюдателя. В традиционной лингвистике эта разновидность точки зрения — наличие наблюдателя описываемой в высказывании ситуации (наблюдатель может совпадать и не совпадать с говорящим) — является предметом специального поиска и требует определенной системы доказательств в виде лингвистических экспериментов или корпусных исследований. Вдаваться здесь в эту интереснейшую область мы не будем, приведем лишь наиболее яркие примеры, в частности наличие имманентного наблюдателя (не совпадающего с говорящим) в семантической структуре словоформ *показался* и *белеет* в известных примерах *На дороге показался отряд всадников* [Апресян 1986: 289] и *Белеет парус одинокий*. Замечательный факт наличия наблюдателя в ситуации **наблюдаемого отсутствия** при использовании генитива отрицания при предикате *быть* описан Е. В. Падучевой в [Падучева 2014] (*Он там не был* [позиция наблюдателя не фиксирована] vs. *Его там не было* [говорящий — или персонаж, с позицией которого говорящий в данном высказывании солидаризуется, — наблюдал его отсутствие своими собственными глазами]).

В жестикуляции позиция наблюдателя выражается некоторым образом вынужденно — по той причине, что жестикуляция осуществляется говорящим в пространстве и определенным образом в этом пространстве располагается, тем самым вынужденно располагая и жестикулирующего субъекта по отношению к изображаемой ситуации. Вкратце в предыдущих главах мы уже упоминали об этом.

Например, при осуществлении движений по круговым траекториям, как уже было показано в § 9.7.1.1, различаются три плана — фронтальный, горизонтальный и сагиттальный. При **фронтальном** плане объект расположен в стандартной зоне жестикуляции и наблюдаем одновременно говорящим и слушающим. При **горизонтальном** плане говорящий смотрит на обозначаемый объект сверху вниз, а объект как бы расположен на горизонтальной поверхности. При этом оба плана могут быть использованы фактически в одних и тех же контекстах (см. примеры 11.1_1—11.1_2), но при этом по-разному фиксировать позицию наблюдателя относительно изображаемой ситуации (11.1_1 — Творец расположен вровень со своим творением, 11.1_2 — Творец смотрит на свое творение сверху вниз):

11.1_1

когда Творец... то есть «Дфронтальный план{тот кто творит всё}, тот «Дфронтальный план{кто есть всё}...

Боги Древнего Египта. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

11.1_2

Всё «Дгоризонтальный план{вылеплено из глины}. Вы помните в Библии, бог «Дгоризонтальный план{вылепил из глины}.

Калуга. Взрослые игры. Д/ф из цикла «Письма из провинции», 2008

Сагиттальный план в стандартном случае, когда круговое движение начинается от говорящего, предполагает, что позиция говорящего обозначает некоторую точку отсчета, позицию наблюдателя, от которой отсчитывается некоторый процесс; при нестандартном же направлении, на говорящего, напротив, говорящий символизирует собой конечную точку развития некоторого процесса.

Позиция наблюдателя фиксируется и при использовании когнитивных жестов, направление которых обозначает расположения времен, модальностей и оценок вокруг говорящего (см. Главы 6, 8). При этом специально следует отметить, что в жестикуляции фиксируется не только расположение говорящего в пространстве, но и некоторые его действия, например перемещение. Напомним, что в § 8.2.3.2 мы обсуждали факт фиксации говорящим точек последовательности на оси времени с помощью вертикального движения руки или головы сверху вниз. При этом было отмечено, что в этой ситуации перемещаться вдоль оси времени может говорящий (и тогда каждая следующая отмеченная на оси времени точка располагается правее предыдущей, т. е. жестикуляция смещается слева направо), но и наоборот, говорящий может оставаться неподвижным, а двигаться может временная ось, и тогда вертикальная жестикуляция говорящего вправо не сдвигается.

Очень сходным образом движущийся вперед говорящий задает несколько иное распределение (не)актуальных и (ир)реальных времен и модальностей, чем неподвижный (стоящий или сидящий) говорящий (см. разд. 6.7).

К обсуждению не только расположения говорящего в пространстве, но и производимых им операций мы вернемся в разд. 11.3 при обсуждении жестикуляционного сопровождения кванторных слов со значением 'всеобщность'.

На этом мы завершаем введение к данной главе. Нашей единственной задачей здесь было вкратце очертить круг проблем, которые относятся к выражению точки зрения в жестикуляции. За дополнительными идеями и подробностями адресуем к обзору [Stec 2012], в котором помимо очень концентрированного обсуждения данной проблематики на материале повседневной жестикуляции сделано описание проблемы точки зрения в языках глухонемых.

11.2. Русские отрицательные жесты

11.2.1. ВВЕДЕНИЕ

Исследование жестикуляционных способов выражения отрицания является довольно популярным и, пожалуй, одним из самых разработанных направлений в современной жестикуляционной лингвистике и уступает, очевидно, только исследованию способов выражения согласия и подтверждения. Основные направления, в которых продвигаются соответствующие исследования, таковы.

1. Выражение отрицания в языках глухонемых (дескриптивные и типологические исследования, а также сравнение структуры отрицательных конструкций в языках глухонемых и в соответствующих «звуковых» языках)¹.

2. Возникновение отрицательных конструкций и отрицательных жестов в онтогенетическом² и филогенетическом³ аспектах.

3. Состав и значение жестов отрицания в разных языках, а также сопоставительные межкультурные исследования жестикуляционного отрицания. В качестве необходимого компонента в эти работы входит анализ семантических, прагматических и ритмических взаимоотношений жестов отрицания с коммуникативной ситуацией и сопровождающей речью. Здесь прежде всего

¹ См., в частности, среди многих других [Veinberg, Wilbur 1990; Coerts 1992; Bergman 1995; Nespor, Sandler 1999; Sandler 1999; McClave 2001; Pfau 2002; Pfau, Quer 2002; Atkinson et al. 2004; McKee 2006; Pfau 2008].

² См., например, [Pea 1980; Guidetti 2005; Esteve-Gibert, Prieto 2014] и литературу при этих работах.

³ См. [Pinfield 2013; Schneider et al. 2010] и соответствующую литературу.

следует упомянуть работы Ивлин МакКлейв [McClave 2000; 2001; McClave et al. 2008], Адама Кендона [Kendon 2002; 2004], Саймона Харрисона [Harrison 2009; 2010; 2013; 2015], Женеьевы Кальбрис [Calbris 2008b; 2011].

Наше исследование относится, безусловно, к третьему направлению. На материале МУРКО будет рассмотрен состав русских отрицательных жестов и исследованы отношения между основными отрицательными жестами и сопровождающей их речью. База данных включает в себя в общей сложности более тысячи двухсот контекстов, что позволяет полагаться на полученные статистические данные.

Сразу заметим, что мы не рассматриваем отрицательные жесты, которые используются в качестве сопровождения или замены русских предложений *Да* и *Нет*, служащих положительной или отрицательной реакцией на высказывание собеседника. Основой для исследования послужили наиболее стандартные **отрицательные конструкции**, состоящие из сочетания частицы *не* и предиката, в подавляющем большинстве случаев — глагола⁴.

Результаты представлены в двух основных разделах. В разд. 11.2.2 анализируются закономерности, характерные для выбора отрицательных жестов во фразах с отрицательной конструкцией *не* + предикат. В разд. 11.2.5 описаны основные типы контекстов, которые не содержат отрицательной конструкции на поверхностном уровне, но тем не менее сопровождаются отрицательными жестами, — такие контексты мы будем называть **конструкциями с глубинным отрицанием**.

11.2.2. ЖЕСТИКУЛЯЦИОННОЕ СОПРОВОЖДЕНИЕ ОТРИЦАТЕЛЬНЫХ КОНСТРУКЦИЙ

11.2.2.1. Основные и факультативные отрицательные жесты

Состав отрицательных жестов, характерных для того или иного языка, в значительной степени зависит от того, что именно исследователь считает жестом, т. е. до какой степени подробности он доходит в членении на компоненты того или иного семантически нагруженного движения человеческого тела. В качестве примера можно привести движение руки/рук в горизонтальном плане параллельно земле, которое описывается как отрицательный жест во многих работах — у А. Кендона, Ж. Кальбрис, С. Харрисона и др.

⁴ Несколько замечаний о противопоставительном отрицании *не X, а Y, не только X, но и Y*, а также о конструкциях с двойным отрицанием и о конструкциях с предикативными отрицательными местоимениями типа *ничего, никому, негде* и под. будут сделаны в § 11.2.4. Основным предметом исследования является соотношение слова и жеста в стандартных и наиболее частотных конструкциях отрицания предиката.

Этот отрицательный жест

1) может осуществляться одной или двумя руками;

2) при осуществлении одной рукой рука может двигаться по схеме «радикальное пересечение», т. е. поперек всего тела говорящего (например, правая рука — из левой периферии через центр в правую периферию) или по схеме «комфорт», т. е. просто выходить из центральной зоны в периферийную (например, правая рука — из центральной зоны в правую периферию);

3) при осуществлении двумя руками каждая рука может двигаться изнутри зоны коммуникации по схеме «комфорт» или из противоположной зоны по схеме «радикальное пересечение»;

4) движение в горизонтальном плане может сочетаться с перемещением руки сверху вниз в вертикальном плане (т. е. исходный пункт движения отрицающей руки может быть расположен выше конечного пункта);

5) основной ориентацией ладони в этом жесте является ориентация ладони вниз, параллельно земле, однако ладонь может быть ориентирована также вверх и вертикально;

6) обычно этот жест осуществляется открытой ладонью, но ладонь может быть конфигурирована и иначе, например в конфигурацию *кольцо*, *указательный палец*, *кулак*, *угол*;

7) жест может осуществляться однократно или многократно.

Возникает вопрос: различные комбинации перечисленных возможностей являются одним и тем же жестом или разными? Саймон Харрисон, например, вслед за Адамом Кендоном полагает, что из всей богатой совокупности комбинаций следует выделить основной признак — открытая ладонь, ориентированная вниз и движущаяся поперек тела говорящего, — и на основе этого признака сформировать семейство жестов со значением предикативного (относящегося ко всей предикации) отрицания. Тем самым, с этой точки зрения, жесты, изображенные на рис. 11_1, заимствованном нами из работы [Harrison 2013] (отрицательный жест одной рукой, двумя руками из противоположных зон, двумя руками из центральной зоны), принадлежат к одному и тому же семейству жестов и могут описываться как один жест.



Рис. 11_1. Ручное отрицание (по С. Харрисону)

Обозначим основные принципы, по которым мы вычленили отрицательные жесты для нашего исследования.

Мы различаем основные и факультативные отрицательные жесты, вне зависимости от органа, которым они исполняются, и от способов их исполнения.

Основные отрицательные жесты

Это жесты, которые могут использоваться в режиме пантомимы (т. е. без речевого сопровождения) в качестве отрицательного ответа на вопрос и при этом передают исключительно значение 'нет', без добавочных семантических компонентов. Таким жестом в русской жестикуляционной системе является, прежде всего, отрицательное качание головой (однократное или многократное, то, что в англоязычной традиции называется headshake(s)).

Что касается основных ручных отрицательных жестов, то здесь мы выделяем две группы.

Отрицательные жесты типа 'отбросить что-либо'

В качестве этимона этих жестов выступает образ 'выбросить или выложить что-л. ненужное или дурное из контейнера, находящегося перед говорящим'. Этот тип отрицательных жестов производится одной или (реже) двумя руками, которые движутся по схеме «комфорт» из зоны коммуникации в ближайшую комфортную для жестикулирующей руки зоны (для правой руки — направо, для левой — налево). Достаточно часто этот тип отрицательных жестов сопровождается отбрасывающим движением в кисти.

11.2_1

потом... ну RH,многократно,отбрасывающий отрицательный жест{и}... если долго об этом **не говорить**

Д.О. Добровольский. Доклад на конференции «Диалог'2013»

11.2_2

они 2H,многократно,отбрасывающий отрицательный жест{**не живут** в каких-то непонятных пространствах}

Биологическое разнообразие. Программа "Гордон" (НТВ), 2003

Отрицательные жесты типа 'смести что-либо с поверхности'

Этимомом этих жестов выступает образ 'смести что-либо ненужное или дурное с некоторой поверхности, находящейся перед говорящим'. В эту группу входят отрицательные жесты, для которых характерно резкое поперечное (горизонтальное) движение рукой. Конфигурация и ориентация ладони при этом

могут быть любимы, но чаще всего используется открытая ладонь, ориентированная вниз, поскольку именно открытая ладонь, обращенная вниз, прототипически сметает ненужные объекты с поверхности. При этом поперечное движение может осуществляться одной или двумя руками, ладонь может иметь, в принципе, любую конфигурацию (*кольцо*, *указательный палец*, *кулак*, *угол*), ладонь может быть ориентирована не только вниз, но и вверх, под углом и строго вертикально. Таким образом, для этого типа жестов смысловыми признаками является горизонтальный компонент в движении и резкость (повышенная четкость начала и конца ударной фазы жеста, повышенная скорость осуществления).

11.2_3

— И все это значит работало LH,OL \downarrow {совершенно безотказно}. — То есть даже в тайфун LH,OL \downarrow {корабль **не сдвинулся**}?

Дно океана. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

11.2_4

которая 2H,OL,изнутри наружу{полностью} совпадает с русской идиомой...

Д. О. Добровольский. Доклад на конференции «Диалог'2013»

11.2_5

но белки собраны LH, \nearrow {только} из левых аминокислот

Асимметрия и возникновение жизни. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

Поскольку данная группа отрицательных жестов включает в себя компонент 'горизонтальная поверхность', то оказывается вполне естественным, что иногда возникает трудность в различении жестов, иконически изображающих поверхность (см. примеры 11.2_6—11.2_7), и отрицательных жестов данного типа.

11.2_6

земную поверхность, которая RH,OL \downarrow {отнюдь не ровная}

Математика и ботаника. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

11.2_7

вот представьте себе RH,OL \downarrow {некую поверхность океана}, вы RH,OL \downarrow {плаваете сверху}

Мир как вакуум. Программа «Гордон» (НТВ), 2001

Единственный параметр, который различает отрицательные жесты с компонентом 'поверхность' и жесты, изображающие поверхность, — это темп и резкость жеста: поскольку отрицательные жесты включают в себя компонент 'смести, убрать', то они осуществляются в более быстром темпе и с более отчетливым началом и концом жеста; такого рода отрицательные жесты, как и

жесты группы ‘отбросить’, часто сочетаются с отбрасывающим движением в кисти. Кроме того, жесты, обозначающие поверхности, более свободны в выборе ориентации ладони в пространстве, чем отрицательные жесты типа ‘смести с поверхности’ (см. табл. 11_1).

Таблица 11_1

Ориентация ладони	Вниз	Не вниз
Значение жеста		
Отрицательный жест ‘смести с поверхности’	17	1
Изображение поверхностей	20	13
$\chi^2=6,7$, $p=.0096$, параметры связаны, распределения достоверны		

Описанные нами две группы основных отрицательных ручных жестов К. Мюллер и Я. Брессем включают в семейство отбрасывающих жестов (Away Gesture family, см. [Bressem, Müller 2014]). С этим, безусловно, можно было бы согласиться, если бы авторы в цитируемой работе не предлагали включать в эту же группу жест *стоп*, который осуществляется открытой ладонью наружу и бывает направлен либо на слушающего⁵, либо на отвергаемый объект:

11.2_8

РН,стоп{Не бойсь, Танька}!

П. Тодоровский, В. Кунин. Интердевочка, 1989

11.2_9

Еще попрыгаете ЛН,стоп{на одной ножке}. — Васенька, Васенька! — Я это дело ЛН,стоп{так не оставлю}.

А. Райкин и др. Люди и манекены, 1974

В отличие от основных отрицательных жестов, которые ориентированы относительно говорящего «объективно», т. е. никак не вовлекают в свое осуществление тело говорящего (отбрасывающие жесты выбрасывают нечто из контейнера, сметающие жесты очищают поверхность), жест *стоп* отсчитывается от говорящего, т. е. в качестве точки отсчета имеет тело говорящего, 1) от которого говорящий отодвигает что-либо, 2) которое он защищает жестом *стоп*. В результате в режиме пантомимы данный жест не получает значения «чистого» отрицания, а обретает дополнительный компонент ‘мне не нужно’. Таким образом, жест *стоп* по нашей классификации относится к факультативным отрицательным жестам (см. ниже) и как таковой в наш анализ не включается.

⁵ Этот вариант жеста *стоп* описан в [Григорьева и др. 2001: 133–134].

Как будет показано ниже, ручные и головные основные отрицательные жесты могут осуществляться одновременно, т. е. говорящий может отрицательно качать головой (ниже условно обозначаем этот жест *качание головой*, КГ, ☹) и одновременно осуществлять основной отрицательный жест рукой, который мы условно называем *ручное отрицание* (обозначения РО, ✕). При этом не происходит взаимного погашения этих жестов, т. е. одновременное исполнение двух отрицательных жестов ведет не к появлению положительного значения предикации (по типу *я не могу не сказать* = *я должен сказать*), а скорее напоминает использование головных и ручных отрицательных компонентов в языке глухонемых, где один компонент может исполняться головой (обязательный отрицательный жест), но при этом отрицаемый компонент фразы снабжается отрицательным аффиксом или лексемой, исполняемыми рукой (конфигурация *кольцо*, обозначающая в этом случае ‘ноль, ничто’, *указательный палец*, направленный на адресата, движение руки из центра на периферию в сочетании с рядом предикатов, например *хотеть*, *знать*, и др. способы).

Факультативные отрицательные жесты

Это жесты, которые в режиме пантомимы передают не только семантический компонент ‘отрицание’, но и добавочные семантические, точнее, прагматические компоненты; чаще всего ими является некоторые классы предикатов. Одним из таких жестов является, как мы сказали выше, жест *стоп*. Еще одним факультативным жестом отрицания является жест *развести руками*:

11.2_10

развести руками{вам вероятно} не терпится разделить участь бунтовщиков на Сенатской площади. — развести руками{Да помилосердствуй, батюшка!}

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

а также жесты дистанцирования (*поднять брови*, *пожать плечами*, *отодвинуться*, *склонить голову набок* и ряд других):

11.2_11

— А иначе... — отклониться назад, нахмуриться{Что иначе?}

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

11.2_12

Что мы сделали — поднять брови{сам не понимаю}.

А. Рогожкин. Операция «С Новым Годом!», 1996

Все эти жесты в режиме пантомимы обозначают что-то из ряда ‘не знаю’, ‘не понимаю’, ‘мне кажется это необычным = мне не кажется это обычным’, ‘я не интересуюсь затронутой тобой темой’, ‘я не хочу иметь с этим ничего общего’, ‘ты говоришь что-то странное’ и под.

11.2_13

— Черт. Я уж испугался. [*Собеседница вместо ответа качает головой и пожимает плечами.*]

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

Наше исследование посвящено основным отрицательным жестам в русской жестикуляционной системе — *⊗качать головой* и *✕ручное отрицание*, факкультативные отрицательные жесты если и будут затронуты, то лишь вскользь или как некоторое вспомогательное средство при анализе контекстов.

11.2.2.2. Лингвистические характеристики основных отрицательных жестов

Итак, предметом анализа в данном разделе является соотношение основных отрицательных жестов КГ и РО⁶ с речевыми контекстами, включающими отрицание на поверхностном уровне (*отрицательные конструкции*) и формально не имеющими отрицания на поверхностном уровне (*конструкции с глубинным отрицанием*).

Отрицательные конструкции могут не сопровождаться отрицательным жестом⁷, сопровождаться жестом КГ, жестом РО и сочетанием жестов КГ и РО:

11.2_14

Ну, чтобы не говорить дальше загадками, я приведу примеры; потому что дата его рождения ⊗{не совпадает}... реальная дата рождения ⊗{не совпадает с официальной}; я ✕{не смогу это пересказывать} ...⊗✕{эквивалент «водить за нос» не проходит}.

На первый взгляд кажется, что выбор отрицательного жеста (КГ, РО, КГ + РО) или выбор между наличием и отсутствием сопровождающего отрицательного жеста является абсолютно случайным, поскольку при анализе одиноких примеров не удастся выявить никаких лингвистических оснований

⁶ В литературе мы встретили только одно замечание о том, чем различаются ручные и головные указательные жесты, — в работе [Jungheim 2004: 137], где были проанализированы жесты, сопровождающие речь говорящих, для которых японский язык является родным, и тех, кто изучает японский как второй язык: ручные жесты доминировали в случае отказа от предложения, а головные — в случае отказа от приглашения.

⁷ Отрицательная конструкция, которая не сопровождается отрицательным жестом, выделяется разрядкой.

для выбора между имеющимися четырьмя возможностями. Если мы сравним следующие несколько контекстов (12.2_15), то нам будет трудно определить, какие именно факторы влияют на выбор жестикуляционного сопровождения и есть ли вообще такие факторы:

11.2_15

а я ☹×{не знал, сколько стоит}; я тогда еще ☹{еврейского языка}⁸ **не знал**; а я ее не знал.

Как видим, в чрезвычайно сходных контекстах мы встречаемся с тремя возможностями — сочетание основных жестов, жест КГ и отсутствие любого жеста.

Именно в таких случаях, когда не помогает лингвистическая интуиция, на помощь приходит статистика. При большом количестве примеров есть надежда вычленить те лингвистические характеристики контекстов, которые значимо влияют на выбор между четырьмя имеющимися возможностями жестикуляционного оформления отрицательных конструкций.

Приведем далее несколько таблиц, которые показывают распределение жестов между разными типами контекстов.

Коммуникативная дистанция

Табл. 11_2 показывает, как отрицательная жестикуляция распределяется в соответствии с такой характеристикой высказывания, как лицо предиката. Приведем несколько примеров для пояснения, что имеется в виду:

11.2_16

1 лицо: сюда я ☹×{не пойду}; **3 лицо:** параллели и меридианы ☹×{тоже не видны};

1 лицо: я уже ☹{давно это не слышу}; **3 лицо:** например ☹{фотоны сами с собой непосредственно не взаимодействуют};

1 лицо: я не приношу новых слов; **3 лицо:** почему [они] не пускали калек [и] увечных?;

1 лицо: [я] места себе ×{не находил}; **3 лицо:** они ×{не слушают}.

⁸ В этом примере отрицательный жест головой едва заметен, что встречается довольно часто, и увидеть его можно только со второго-третьего просмотра. К сожалению, практика показывает, что замедление клипов в случае таких малозаметных мелких жестов отнюдь не помогает: при замедлении эти жесты «распадаются» на составные части и практически полностью уходят из зоны восприятия. Здесь иногда может помочь покадровый просмотр, но очень часто жест воспринимается лучше, если замедление вообще не используется. С аналогичной проблемой в иллюстрациях мы столкнемся в Главах 12–13, где будут обсуждаться служебные глазные жесты.

Таблица 11_2

Лицо	1 лицо	3 лицо
Отрицательный жест		
<i>качать головой + ручное отрицание</i>	8	21
<i>качать головой</i>	58	59
<i>нет отрицательного жеста</i>	94	229
<i>ручное отрицание</i>	13	44
$\chi^2=19,8$, $p=.0002$, параметры связаны, распределения достоверны		

Из табл. 11_2 мы видим, что жест КГ 1) тяготеет к глаголам в форме первого лица или синтаксически связанным с субъектом в первом лице и 2) отталкивается от глаголов в форме третьего лица или связанных с субъектом в третьем лице. Отсутствие отрицательного жеста и жест РО не характерны для первого лица. Таким образом, жест КГ противопоставлен паре РО — отсутствие отрицательного жеста по параметру лица.

Как показывает анализ нашей базы данных, в отрицательных контекстах говорящий гораздо чаще применяет глаголы внутреннего состояния — глаголы восприятия (*видеть, слышать*), ментальные (*думать, знать, понимать*), способности (*мочь, уметь*), эмоций (*любить, жалеть*) — по отношению к себе, чем по отношению к персонажам своей речи. И наоборот, говорящий гораздо чаще употребляет глаголы существования (*быть, происходить, случаться*) по отношению к персонажам и предметам, чем по отношению к самому себе. Это хорошо видно из табл. 11_3.

Таблица 11_3

Лицо	1 лицо	3 лицо
Тип глагола		
глаголы внутреннего состояния	93	70
глаголы существования	15	101
$\chi^2=55,6$, $p=8,9-14$, параметры связаны, распределения достоверны		

Поскольку, как видим, распределение типов предикатов достаточно сильно связано с лицом предиката, а лицо предиката связано с типом отрицательного жеста, то довольно естественно, что мы наблюдаем и связь типа предиката с типом отрицательного жеста, табл. 11_4.

Таблица 11_4

Тип глагола Отрицательный жест	Глаголы внутреннего состояния	Глаголы существования
<i>качать головой</i>	60	17
<i>ручное отрицание</i>	13	18
$\chi^2=13,06$, $p=.003$, параметры связаны, распределения достоверны		

11.2_17

я ⊕{не знаю}, какое у меня сегодня лицо vs. без него магнитного поля ×{не существовало бы}.

Примечание. Интересно при этом, что одушевленность или неодушевленность субъекта не имеют никакой значимости при выборе сопровождающего отрицательную конструкции жеста, что видно из табл. 11_5 (в таблице учитываются, естественно, данные только по третьему лицу, поскольку субъекты первого и второго лица по определению являются одушевленными). Это связано, по-видимому, с тем, что в третьем лице, вне зависимости от одушевленности субъекта предикации, отрицание предикации принадлежит не субъекту, а говорящему.

Таблица 11_5

Одушевленность субъекта Тип жеста	Неодушевленный	Одушевленный
<i>качать головой + ручное отрицание</i>	8	9
<i>качать головой</i>	40	23
<i>нет отрицательного жеста</i>	124	105
<i>ручное отрицание</i>	25	19
$\chi^2=2,3$, $p=.5$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Итак, можно видеть, что первым фактором, влияющим на выбор отрицательного жеста, является фактор коммуникативной дистанции между говорящим и субъектом высказывания. В случае если эта дистанция нулевая, т. е. говорящий и субъект совпадают, отрицательная конструкция чаще сопровождается жестом КГ и не сопровождается жестом РО или нулевым (отсутствующим) отрицательным жестом. Напротив, когда коммуникативная дистанция между говорящим и субъектом отрицаемого предиката максимальна, как в ситуации третьего лица, говорящий с пониженной частотой использует жест КГ.

Эпистемическая дистанция

Анализ материала показал, что работающим фактором, воздействующим на отрицательную жестикуляцию, является противопоставление высказываний **со снятой утвердительностью** (см. [Падучева 2013: 32]) и высказываний с предикатом в настоящем или прошедшем времени.

Высказываниями со снятой утвердительностью являются утверждения, предикаты в которых, среди прочего, имеют форму сослагательного наклонения, являются компонентом чужой речи, передаваемой говорящим, формируют контексты неуверенности, предположительности, а также утверждения, где использованы вводные слова, дизъюнктивные конструкции, подчиненные предложения после условных и целевых союзов и др. (см. об этом § 6.4). Для высказываний со снятой утвердительностью характерен уход говорящего от ответственности за содержание высказывания, в то время как для контекстов с настоящим или прошедшим временем предиката, не включающих маркеров снятой утвердительности, напротив, характерна полная ответственность говорящего за высказывание, поскольку в них говорящий полностью отвечает за словесную передачу отражаемого в предикации события и, соответственно, не может переложить ответственность за ложность или истинность предикации на постороннего наблюдателя.

11.2 18

Снятая утвердительность: Вцеплюсь — $\otimes \times \{\text{не выпущу}\}$; **Настоящее время:** Мы, конечно $\otimes \times \{\text{не касаемся всего сразу}\}$; **Прошедшее время:** но он $\otimes \times \{\text{не знал нашего предложения}\}$;

Снятая утвердительность: мы можем создавать условия, которых $\otimes \{\text{вообще и не существует}\}$ в природе; **Настоящее время:** в режиме пантомимы указания открытой ладонью $\otimes \{\text{не используются}\}$; **Прошедшее время:** Вот этой мысли я $\otimes \{\text{не услышал}\}$;

Снятая утвердительность: как можно это организовать, чтобы естественный отбор не выбраковал; **Настоящее время:** такие задачи не решаются в принципе; **Прошедшее время:** Знаешь, не хотел я с тобой ехать, прямо скажу, не хотел;

Снятая утвердительность: если мы так, искусственно... осушим $RH, \times \{\text{не будет}\}$ у нас $LN, \times \{\text{океанов}\}$; **Настоящее время:** потому что науки $\times \{\text{плохой и хорошей}\}$ $\times \{\text{не бывает}\}$; **Прошедшее время:** подпрыгивал — $\times \{\text{не полетел}\}$.

В Главе 6 мы привели данные, которые описывали распределение русских указательных и иконических жестов, выровненных с глаголами, в пространстве по сагиттальной (вперед — назад), поперечной (вправо — влево) и вертикальной (вверх — вниз) осям. В рассмотрение было включено существенное

количество контекстов (порядка 3,4 тыс. жестопотреблений), большая часть из которых (порядка 95%) содержала положительные, а не отрицательные формы предикатов, так что наличие отрицательных конструкций практически не влияло на статистические распределения.

Табл. 11_6 содержит выдержки из табл. 6_3 на с. 223: мы можем видеть, как именно положительные предикаты 1) в конструкциях со снятой утвердительностью, 2) в настоящем времени (без учета настоящего исторического, которое ведет себя как прошедшее время) и 3) в прошедшем времени распределены по поперечной оси.

Таблица 11_6

Модальность/Время Направление	Снятая утвер- дительность	Настоящее время	Прошедшее время
налево	<u>148</u>	57	160
направо	261	64	<u>112</u>
$\chi^2=33,9$, $p=4,34-08$, параметры связаны, распределения достоверны			

Как видим, в положительных контекстах наблюдается отчетливая асимметрия: жестикуляция в контекстах со снятой утвердительностью тяготеет вправо, при контекстах с прошедшим временем — влево, для настоящего времени данный параметр не существен. Мы истолковали эту закономерность следующим образом: направо от говорящего расположена зона доминантной (правой) руки, которая ассоциируется говорящим с ним самим. Этот факт в сочетании с «эпистемической ущербностью» контекстов со снятой утвердительностью, связанной с нежеланием говорящего нести полную ответственность за истинность собственного высказывания и с желанием дистанцироваться от содержания высказывания, позволил нам интерпретировать данные результаты как связь правой зоны жестикуляционного пространства с **мнением говорящего**. Что касается предикатов в прошедшем времени, то они излагают информацию как уже полностью состоявшуюся, как **факт**, известный говорящему и сообщаемый им адресату. Контексты с настоящим узуальным фиксируют события как истинные в любой момент времени — и в прошлом, и в настоящем, именно поэтому они лежат вне противопоставления факта и мнения, а следовательно, противопоставление факта и мнения для них нерелевантно.

Теперь мы можем отобрать из нашей базы данных отрицательные конструкции, которые сопровождаются отрицательным жестом РО, и посмотреть, как именно происходит распределение в пространстве движения жестикулирующей руки при осуществлении этого отрицательного жеста — в соответствии с теми же модальностями/временами, но при наличии отрицания (разу-

меется, контекстов существенно меньше, но основную тенденцию проследить удастся, см. табл. 11_7).

Таблица 11_7

Модальность/Время Направление	Снятая утвер- дительность	Настоящее время	Прошедшее время
налево	5	2	4
направо	20	13	14
$\chi^2=0,45$, $p=.8$, параметры не связаны, распределения недостоверны			

Как видим, контексты со снятой утвердительностью и контексты в прошедшем времени теряют свою привязку к правой и левой зоне жестикуляционного пространства: этот параметр оказывается для них столь же несущественным, как и для настоящего времени: все они в равной степени тяготеют к правой зоне, характерной для контекстов со снятой утвердительностью. И в этом нет ничего удивительного, поскольку конструкция отрицания является одним из способов лишить утверждение его «утверждающей» природы и одним из операторов, который переводит высказывания в нейтральную модальность, т. е. снимает утвердительность (см. [Падучева 2013: 32]). Таким образом, в случае отрицания предиката в контексте снятой утвердительности говорящий постулирует отсутствие события, реальность которого **и в положительном контексте** была под сомнением: говорящий занимал по отношению к событию существенную эпистемическую дистанцию, не будучи уверенным в утверждаемом; в случае прошедшего времени отрицательная конструкция переводит сообщение о некотором факте в разряд сообщений **об отсутствии этого факта**, что, очевидно, уже является не фактом, а таким же мнением говорящего, как и прочие конструкции со снятой утвердительностью; тот же самый процесс имеет место в отрицательных конструкциях в настоящем времени.

Таким образом, исходя из сказанного, мы могли бы предположить, что в контексте отрицания не должно быть различия в сопровождающих высказывание отрицательных жестах для разных типов времен и модальностей — ни для настоящего/прошедшего времени, ни для отрицаний с маркерами снятой утвердительности (см. цитаты в примере 11.2_18): ведь во всех этих случаях мы имеем дело с **отрицаемыми** предикатами, а следовательно, с высказываниями с **уже снятой** утвердительностью, вне зависимости от того, к какому времени и модальности относится отрицаемый предикат.

И тем не менее, эти ожидания не подтверждаются. Приведем соответствующие распределения в табл. 11_8.

Таблица 11_8⁹

Модальность/Время Тип жеста	Снятая утвер- дительность	Настоящее время	Прошедшее время
<i>качать головой + ручное отрицание</i>	11	9	10
<i>качать головой</i>	35	58	20
<i>ручное отрицание</i>	28	16	11
$\chi^2=12,32$, $p=.015$, параметры связаны, распределения достоверны			

Как видим, отрицательные конструкции в контекстах со снятой утвердительностью и в контекстах с настоящим/прошедшим временем предиката в отношении сопровождающих отрицательных жестов различаются достаточно отчетливо: жест КГ характерен для настоящего времени и не характерен для отрицаний с дополнительными маркерами снятой утвердительности; жест РО, напротив, характерен для отрицаний со снятой утвердительностью и не характерен для отрицаний в настоящем времени, причем для настоящего времени жест РО не характерен даже в сочетании с жестом КГ. Что касается прошедшего времени, то его с повышенной частотой сопровождают сочетания обоих отрицательных жестов.

Итак, в зоне отрицания, или снятой утвердительности «первого порядка», с помощью разных отрицательных жестов и их сочетаний различаются отрицания в прошедшем и настоящем времени, а также снятая утвердительность «второго порядка», т. е. отрицания с дополнительными маркерами неуверенности говорящего в своем высказывании, в данном случае — в отрицании. Заметим, что при отрицании в трех рассматриваемых случаях (настоящее и прошедшее время, «неуверенные» отрицания с маркерами снятой утвердительности) по-разному распределяется знание говорящего о сообщаемом отсутствии некоего события:

- **Прошедшее время:** *Он не знал этого языка* (в прошлом он не знал этого языка, но сейчас может и знать). *Он не писал книг* (в прошлом он не писал книг, но сейчас может писать).
- **Настоящее время:** *Он не знает этого языка* (не знал в прошлом и сейчас не знает). *Он не пишет книг* (сейчас он не пишет книг, но раньше, может быть, писал).
- **Снятая утвердительность:** *Похоже, он не знает / не знал этого языка* (может быть, знает/знал, а может быть, и нет). *Говорят, он не пишет / не писал книг* (может быть, пишет, а может быть, и нет).

⁹ Данные по отсутствию отрицательного жеста, а также по будущему и прошедшему перфектному не приводим как незначимые.

Таблица 11_9

Время/модальность	Знание о прошлом	Знание о настоящем
Прошедшее время	знание	незнание
Настоящее время	знание/незнание	знание
Снятая утвердительность внутри отрицания	незнание	незнание

Итак, мы видим, что наивысшую степень осведомленности об отсутствии некоторого события в реальности демонстрирует нам отрицание в настоящем времени, которое в ряде высказываний может утверждать, что некоторое событие не имеет места ни в настоящем, ни в прошлом. На противоположном конце шкалы знания находятся отрицания с дополнительными маркерами снятой утвердительности: в этих высказываниях говорящий не до конца уверен в отсутствии некоторого события ни в настоящем, ни в прошлом, т. е., иными словами, эти отрицания в некоторой степени утверждают наличие, а не отсутствие некоторого события. Прошедшее время занимает промежуточное положение, демонстрируя знание об отсутствии некоторого события только в прошлом.

Это распределение знания/незнания хорошо ложится на распределение основных отрицательных жестов между временами и модальностями:

- для высокого уровня знания говорящего о реальности отсутствия некоторого события характерен жест КГ,
- для низкого уровня знания говорящего о реальности отсутствия некоторого события характерен жест РО.

Таким образом, в качестве интерпретации полученных распределений можно предложить влияние на них степени уверенности говорящего в осуществленной отрицательной предикации, степень ответственности за нее. Иными словами, мы полагаем, что отрицательные конструкции с дополнительными маркерами снятой утвердительности эпистемически находятся на более далеком расстоянии от говорящего, чем отрицательные конструкции в настоящем времени.

Аксиологическая дистанция

Последний параметр, отмеченный нами как существенный для выбора отрицательного жеста, сопровождающего отрицательную конструкцию, — это использование разного рода интенсификаторов при отрицательных конструкциях (*абсолютно, в принципе, вообще, до конца, конечно, отнюдь, очень, резко, совершенно, совсем*). Несколько примеров (в добавление к тем, которые уже были приведены выше):

11.2_19

оно **абсолютно** не нужно человеку; значит, чтобы \times {не было **совсем** непонятно и смешно,} я буду говорить по-русски; хотя, **конечно**, \odot {в казино не хожу}; это люди \odot {**очень** не любят}, кстати; вот тот идеальный, нормальный эквивалент $\odot \times$ {**совершенно** не влезает}.

Примеров, к сожалению, не очень много (их, по-видимому, следует собирать целенаправленно, ориентируясь на контрольные лексемы-интенсификаторы), но закономерность тем не менее просматривается достоверно (см. табл. 11_10).

Таблица 11_10

Интенсификатор Тип жеста	Есть	Нет
<i>качать головой + ручное отрицание</i>	1	32
<i>качать головой</i>	10	118
<i>нет отрицательного жеста</i>	9	373
<i>ручное отрицание</i>	3	62
$\chi^2=8,0$, $p=.04$, параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, для отрицательного жеста, включающего в себя компонент РО (чистый РО или РО в сочетании с КГ), данный параметр незначим; отрицательная конструкция с интенсификатором тяготеет к жесту КГ; для отрицательной конструкции с интенсификатором не характерно отсутствие жеста.

Еще более отчетливо эта закономерность будет видна, если мы возьмем для сравнения контексты без интенсификатора с предикатами в третьем лице, где предмет высказывания находится на максимальной коммуникативной дистанции от говорящего (см. табл. 11_11).

Таблица 11_11

Интенсификатор Тип жеста	Есть	Нет
<i>качать головой + ручное отрицание</i>	1	20
<i>качать головой</i>	10	50
<i>нет отрицательного жеста</i>	9	224
<i>ручное отрицание</i>	3	44
$\chi^2=13,2$, $p=.004$, параметры связаны, распределения достоверны		

Приведенные данные выглядят в высшей степени естественно, поскольку наличие интенсификатора при отрицательной конструкции вносит в предика-

цию элемент оценки со стороны говорящего: таким образом говорящий не просто фиксирует ненаступление какого-либо события, но и оценивает степень этого ненаступления (*абсолютно, совершенно, очень* и под.), а также фиксирует уровень собственной уверенности в неизбежности ненаступления события (*конечно*).

И снова, как и в предыдущих случаях, минимальная дистанция между говорящим и его высказыванием, в данном случае аксиологическая, сопровождается жестом КГ, в то время как для безжестовых отрицательных конструкций наличие интенсификатора не характерно.

Примечание. Следует уточнить, что три перечисленных параметра являются взаимно независимыми, что показывает сводная табл. 11_12.

Таблица 11_12

Лицо	Интенсификатор	Есть	Нет
1 лицо		5	167
3 лицо		15	344
$\chi^2=0,52$, $p=.47$, параметры не связаны, распределения недостоверны			
Лицо	Интенсификатор	Есть	Нет
Модальность/Время			
Снятая утвердительность		7	201
Настоящее время		16	186
Прошедшее время		4	102
$\chi^2=2,53$, $p=.28$, параметры не связаны, распределения недостоверны			
Лицо	Модальность/Время	1 лицо	3 лицо
	Снятая утвердительность	55	128
	Настоящее время	65	128
	Прошедшее время	29	74
$\chi^2=1,1$, $p=.57$, параметры не связаны, распределения недостоверны			

Таким образом, как взаимно независимые мы можем расценивать и распределения жестов в соответствии с тремя параметрами — коммуникативной, эпистемической и аксиологической дистанцией между говорящим и его высказыванием.

11.2.3. Промежуточные итоги

Первая закономерность, которая отчетливо проявилась при анализе материала, заключается в том, что не удалось обнаружить никакого лингвистического параметра, который бы позволил противопоставить отсутствие отрицательного жеста при отрицательных конструкциях и использование *ручного отрицания* (РО). Таким образом, отсутствие отрицательного жеста и жест РО выступают в отрицательных конструкциях как единое жестикуляционное событие, противопоставленное в таком качестве жесту *качать головой* (КГ). Это объясняет, почему при сочетании в высказывании двух основных отрицательных жестов — КГ и РО — они не нейтрализуют друг друга: они относятся к разным зонам передачи смысла и при сочетании не отменяют, а дополняют друг друга.

Вторая закономерность — жест КГ используется говорящим в тех случаях, когда говорящий в максимальной степени несет ответственность за свое высказывание, т. е. в случаях, когда мы имеем дело с нулевой коммуникативной дистанцией (использование первого лица предиката), минимальной эпистемической дистанцией (использование настоящего времени) и нулевой аксиологической дистанцией (использование интенсификаторов). Напротив, отсутствие жестикуляционного сопровождения и жест РО используются говорящим в случае максимальной дистанции между ним и его высказыванием (третье лицо, отрицание с маркерами снятой утвердительности, отсутствие интенсификаторов).

Таким образом, примеры типа 11.2_20 и 11.2_21 находятся на противоположных концах предложенной шкалы:

11.2_20

хотя, **конечно**, ☹{в казино не хожу}.

11.2_21

почему вот зеленых млекопитающих **н е б ы в а е т**, насколько я знаю; только рубят, ✕{чтобы не было отходов}.

Чем можно объяснить именно такое распределение жестов между минимально и максимально дистанцированными от говорящего высказываниями?

Посмотрим на полученные результаты по отрицательной жестикуляции с точки зрения противопоставления жестов персонажа и жестов наблюдателя. *Качание головой* сопровождает контексты, в которых дистанция между говорящим и персонажем речи минимальна. В случае если говорящий и персонаж являются одним и тем же лицом, это проявляется особенно отчетливо

и частота использования жеста КГ в высказываниях с нулевыми дистанциями значимо возрастает. Напротив, отсутствие отрицательной жестикуляции и жест *ручное отрицание* функционируют в контекстах, в которых говорящий максимально дистанцирует себя от персонажей и содержания своей речи.

Если это так, то становится понятным, почему для нулевой дистанции был выбран жест КГ, а для ненулевой, большой дистанции (коммуникативной, эпистемической или аксиологической) были выбраны либо жест РО, либо отсутствие жеста. Жест *качать головой* предполагает совмещение тела говорящего с телом персонажа, а следовательно, именно этот жест в наибольшей степени подходит для выражения точки зрения персонажа. Напротив, отсутствие отрицательного жеста сохраняет дистанцию между наблюдателем и персонажем, а использование в отрицательной жестикуляции руки / рук для осуществления *ручного отрицания* максимально удлиняет эту дистанцию, физически отчуждая содержание высказывания от говорящего, а именно — отодвигая жестикуляцию от тела говорящего на расстояние, задаваемое длиной руки. Таким образом, отсутствие жеста при отрицательных конструкциях может быть истолковано как характеристика отрицания как «не вполне своего», а использование жеста РО — как характеристика отрицания как «чужого». При этом использование жеста КГ маркирует отрицательную конструкцию как «свою» для говорящего.

Примечание 1. Как мы уже неоднократно отмечали, жестикуляция контролируется говорящим в существенно меньшей степени, чем речепорождение. Важным следствием из этого психолингвистического факта является возможность для жестикуляции сохранять свои семантические свойства в любых речевых контекстах, а следовательно, жестикуляция может корректировать содержание высказывания с семантической (в широком смысле слова) точки зрения. Как следствие, если нам удастся правильно определить семантическую палитру того или иного жеста или семейства жестов, то мы можем использовать жестикуляцию как своеобразный лингвистический маркер того, что на самом деле хотел сказать говорящий, для чего у него не хватило слов или конструкций и что он добавил в высказывание с помощью жестов. Как это происходит?

Прежде всего, в тех случаях, когда жестикуляционная структура фразы противоречит ее лингвистической структуре, логично, исходя из сказанного, отдавать приоритет именно жестикуляционной структуре. В частности, интересен вопрос с будущим временем, которое может трактоваться и как вариант нейтральной модальности (снятой утвердительности), и как вариант уверенного отрицания. Выбор говорящим жестикуляционного сопровождения отри-

цательной конструкции в будущем времени является аргументом для одного из двух прочтений. Например, во фразе

11.2_22

Мы сейчас не будем обсуждать структуру, иначе б мы ушли в обсуждение «Апокалипсиса». Сюда я ☹×{не пойду}.

Отражение Апокалипсиса. Программа «Гордон» (НТВ)

отрицательная конструкция сопровождается двойным отрицательным жестом — КГ и РО. И если жест КГ хорошо коррелирует с первым лицом предиката, то жест РО, сопровождающий синтагму в будущем времени *не пойду*, означает, если принять изложенное выше, что говорящий данной синтагмой выражает не твердое намерение не двигаться куда-либо в дальнейшей беседе, а утверждает, что он **не хотел бы** продолжать разговор на эту тему, т. е. на самом деле мы имеем здесь — с жестикуляционной точки зрения — отрицательное высказывание со снятой утвердительностью «второго порядка».

Аналогичные проблемы возникают с трактовкой фраз, имеющих в качестве вводной части утверждение *я уверен*:

11.2_23

Но я уверен, что до этого ☹{не дойдет}.

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

С точки зрения модальности такие фразы двусмысленны. С одной стороны, главное предложение передает уверенность говорящего в утверждении, которое вводится союзом *что*. С другой стороны, сам факт добавления предложения *я уверен* выражает сниженную уверенность говорящего в том, в чем он уверен: утверждение «полной уверенности» не содержало бы дополнительных маркеров и выглядело бы следующим образом: *До этого не дойдет*. Тем самым в примере 11.2_23 мы имеем дело со снятой утвердительностью, т. е. говорящий в ней дистанцируется от утверждаемого отрицания. Жестикуляция, а именно жест КГ, который сопровождает отрицательную конструкцию в примере 11.2_23, показывает, что говорящий уверен в собственном высказывании, невзирая на то что лингвистически мы имеем дело со снятой утвердительностью.

Аналогичным образом разрешается неоднозначность в безличных конструкциях.

11.2_24

И сбежал бы, а уже ☹{не можешь} без дозы.

Е. Николаева, Ю. Коротков. Попса, 2005

В этом фрагменте конструкция с обобщенно-личной формой глагола во 2 л. ед. ч. может трактоваться как сентенция (имеющая отношение к любому человеку), но с равной степенью вероятности может относиться и лично к говорящему. Употребление жеста КГ, который сокращает коммуникативную дистанцию между говорящим и содержанием высказывания, позволяет считать, что в этом случае мы имеем дело с предикатом в финитной форме ('я бы сбежал, но уже не могу без дозы').

А в примерах 11.2_25

11.2_25

Покуда пороховые погреба не возьмем, шведов нам ×{не одолеть}; если мы так искусственно... осушим, ×{не будет у нас} океанов, то все равно будет два максимума.

отрицательные конструкции могут трактоваться семантически (как финитные конструкции с субъектом в первом лице *нам не одолеть* = *мы не одолеем*, *не будет у нас* = *мы не будем иметь*), но с равной вероятностью могут трактоваться и синтаксически, т. е. в полном соответствии с имеющейся безличной конструкцией, где подлежащего нет, а местоимение первого лица выступает как дополнение (во второй фразе в 11.2_25 на место семантического подлежащего претендует в этом случае компонент *океаны*). Жест РО, который сопровождает эти конструкции «в одиночестве», без жеста КГ, показывает, что для говорящего верна вторая, синтаксическая трактовка.

Примечание 2. Интересным, но не исследованным нами является вопрос о том, какая жестикуляция сопровождает вопросы и императивы, содержащие отрицательную конструкцию. На первый взгляд складывается впечатление, что для вопросов с отрицательной конструкцией в высшей степени не характерно ручное отрицание: для того чтобы такой вопрос сопровождался ручным отрицанием, в вопросе должна быть некоторая констатирующая часть: *Ты что, красного от зеленого* ⊗×{отличить не можешь, да?}. Напротив, жест *качать головой* сочетается с вопросительными конструкциями довольно свободно, хотя, кажется, и реже, чем в утвердительных высказываниях. По-видимому, это связано с тем, что для использования отрицательного жеста **наблюдателя**, ручного отрицания, в высказывании должна быть зафиксирована определенная ситуация, которую в принципе можно **наблюдать**, а следовательно, в высказывании должна быть ассертивная зона.

Что касается императивов, то поскольку в них так же, как и в вопросах, нет ассертивной зоны, они сопровождаются ручным отрицанием весьма редко. Гораздо чаще в них встречается прагматический жест отрицания *стоп* (см. выше, § 11.2.2.1), который в сочетании с характерной для императива

схемой «радикальное пересечение» (см. § 6.1.2) создает впечатление, что императив сопровождается ручным отрицанием, что, по-видимому, не соответствует действительности.

Все сказанное о вопросах и отрицаниях носит исключительно предварительный характер и должно быть перепроверено на более обширном материале.

11.2.4. Иные типы отрицательных конструкций

В этом разделе будет сказано несколько слов о других отрицательных конструкциях, отличающихся от стандартных отрицательных конструкций *не* + предикат. Это противопоставительное отрицание, т. е. отрицание, выраженное конструкциями *не...*, *а...*; *не только...*, *но и...* (см. [Падучева 2013: 249—250], там же ссылка на [Богуславский 1985: 129—137]), предикативные конструкции с *не*-местоимениями (*ничего*, *некому*, *негде* и проч.) и конструкции с двойным отрицанием.

Отметим, прежде всего, что по сравнению со стандартной отрицательной конструкцией в жестикуляционном отношении перечисленные конструкции имеют ряд отклонений, которые можно увидеть из табл. 11_13.

Таблица 11_13

Тип конструкции Тип жеста	Противопоставительное отрицание	Стандартное отрицание	Двойное отрицание	Предикативное отрицание
<i>КГ (изолированно или в сочетании с РО)</i>	4	161	53	9
<i>РО (изолированно или в сочетании с КГ)</i>	3	95	21	1
<i>нет жеста</i>	21	382	83	41
$\chi^2=18,5$, $p=.005$, параметры связаны, распределения достоверны				

Из табл. 11_13 можно видеть, что для противопоставительного и предикативного отрицания характерно безжестовое употребление и не характерно использование любой отрицательной жестикуляции. Для конструкций с двойным отрицанием характерно использование жеста КГ и не характерно безжестовое функционирование.

Одинаковое поведение противопоставительного и предикативного отрицания в отношении плотности и качества сопровождающей жестикуляции можно интерпретировать следующим образом: обе эти конструкции не являются

отрицанием в классическом смысле. Противопоставительное отрицание является в большей степени противопоставлением, чем отрицанием (что сказывается и на его лингвистических особенностях); предикативное отрицание в большинстве случаев отрицает не предикат, а его актанты, поэтому и ведет себя иначе с жестикуляционной точки зрения, чем классическая отрицательная конструкция.

Что касается конструкции с двойным отрицанием, то здесь ситуация более сложная. Во-первых, если мы выведем из статистического анализа противопоставительное и предикатное отрицание, то увидим, что распределения жестикуляции в случае классической отрицательной конструкции и в случае двойного отрицания практически не различаются (см. табл. 11_14).

Таблица 11_14

Тип отрицания Отрицательный жест	Отрицательная конструкция	Конструкция с двойным отрицанием
<i>КГ (изолированно или в сочетании с РО)</i>	161	53
<i>ОР (изолированно или в сочетании с КГ)</i>	95	21
<i>нет жеста</i>	382	83
$\chi^2=4,65$, $p=.09$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Во-вторых, выясняется, что все параметры, которые были значимы для жестикуляционного сопровождения отрицательной конструкции, не работают в случае двойного отрицания — ни коммуникативная, ни эпистемическая дистанция (см. табл. 11_15; использование интенсификаторов мы не анализировали, поскольку их количество в конструкциях с двойным отрицанием весьма невелико и это, по-видимому, неслучайно, см. ниже).

Таблица 11_15

Лицо Тип жеста	1 лицо	3 лицо
<i>качать головой + ручное отрицание</i>	2	6
<i>качать головой</i>	8	35
<i>нет жеста</i>	18	69
<i>ручное отрицание</i>	0	14
$\chi^2=3,7$, $p=.3$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Модальность/Время Тип жеста	Снятая утвер- дительность	Настоящее время	Прошедшее время
<i>качать головой + ручное отрицание</i>	4	2	3
<i>качать головой</i>	16	21	8
<i>нет жеста</i>	31	43	22
<i>ручное отрицание</i>	1	9	5
$\chi^2=7,1$, $p=.31$, параметры не связаны, распределения недостоверны			

Более подробный анализ материала показал, что на жестикуляционное сопровождение конструкций с двойным отрицанием влияет фактор совершенно иного плана — наличие и место расположения эмфазы относительно отрицания (см. табл. 11_16).

11.2 26

Эмфаза на местоимении: он удаляется и больше ☹{НИКОГДА} не возвращается на землю; поэтому ✕{не было НИКАКИХ} так сказать ну демонстраций лабораторных;

Эмфаза на отрицательной конструкции, на иных членах предложения и фразы с отсутствием специальной эмфазы: я принял вид, что как бы ☹{и не НАХОДИЛ} ничего; никуда он не уедет, пока не убьет меня; приписывают слова, что атомная энергия никогда не будет полезна человеку.

Таблица 11_16

Наличие жеста Наличие и место эмфазы	Отрицательный жест КГ	Отрицательного жеста нет
Эмфаза на местоимении	22	13
Эмфаза не на местоимении + отсутствие эмфазы	27	69
$\chi^2=9,3$, $p=.002$, параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, жестикуляция распределена крестообразно: для контекстов с эмфазой на местоимении характерен отрицательный жест *качать головой*, для остальных контекстов — отсутствие отрицательного жеста.

Сочетание трех фактов:

- нехарактерность для конструкций с двойным отрицанием жеста *ручное отрицание* и безжестового употребления (табл. 11_13),
- независимость конструкций с двойным отрицанием от параметра лица (коммуникативная дистанция) и параметра модальность/время (эпистемическая дистанция; табл. 11_15),

- связь жеста *качать головой* с эмфатически выделенным отрицательным местоимением (табл. 11_16)

позволяет предположить, что в конструкциях с двойным отрицанием отрицательное местоимение ведет себя как интенсификатор (в нормальном случае в стандартных отрицательных конструкциях именно на интенсификатор падает фразовая эмфаза, например *он вообще не умеет читать*) и именно наличие такого интенсификатора является определяющим для появления отрицательного жеста и для его качества (*качать головой*, как и в случае со стандартными интенсификаторами при обычных отрицательных конструкциях). Именно этим, с нашей точки зрения, объясняется сравнительная редкость использования обычных интенсификаторов в конструкциях с двойным отрицанием.

Если наше объяснение верно, то можно утверждать, что в конструкциях с двойным отрицанием с эмфазой на местоимении жестикуляционное сопровождение определяется нулевой аксиологической дистанцией между говорящим и его высказыванием, т. е. отрицательная конструкция такой структуры является — с жестикуляционной точки зрения — оценочным высказыванием.

11.2.5. Жестикуляционное сопровождение конструкций с глубинным отрицанием

11.2.5.1. Типы контекстов с глубинным отрицанием

О том, что отрицательные жесты часто сопровождают высказывания, в которых нет отрицания, сообщали разные авторы. Так, в частности, А. Кендон в работах [Kendon 2002: 180; 2004: 255–264] писал о том, что отрицательный жест может использоваться как сообщение, дополнительное к основному сообщению, выраженному говорящим с помощью слов, например тогда, когда говорящий с помощью жестикуляции выражает свое отношение к содержанию его собственного высказывания: негативное отношение к ситуации, которую он описывает, или сомнение в том, что он утверждает. Кроме того, отрицательные жесты могут проявлять подразумеваемое отрицание, которое не выражается на поверхностном уровне в высказывании, и тогда отрицание выражается только жестикуляционным способом, а не с помощью слов. Такая ситуация имеет место, например, в

высказываниях следующей структуры: ‘Я могу сделать X, но я сделаю Y’, где ‘несовершение X’ является импликацией, подразумеваемой говорящим; аналогичным образом, использование лексемы *единственный*, например, во фразе *Это единственная вещь, которую ты можешь сделать*, подразумевает невозможность иных линий поведения [Kendon 2002: 180].

Отрицательные жесты могут быть использованы в контекстах, где постулируется тотальность некоторой предикации и отсутствие исключений; при использовании превосходной степени и выражений с интенсификатором здесь также подразумевается тотальность и отсутствие исключений. Отрицательные жесты используются в случаях автокоррекции, когда говорящий посредством данного жеста корректирует и комментирует собственное высказывание.

Таким образом, тот факт, что отрицательный жест широко используется для сопровождения «положительных» высказываний, хорошо известен. У нас остаются, собственно, всего два вопроса, на которые мы планируем ответить в в данном разделе:

1) есть ли различия в употреблении жестов *качать головой* и *ручное отрицание* в конструкциях с глубинным отрицанием и если есть, то с чем они могут быть связаны;

2) все ли возможные ситуации использования отрицательных жестов в конструкциях с глубинным отрицанием учтены на данный момент в работах по жестикуляционной лингвистике?

Начнем со второго вопроса. В Главе 5, посвященной конфигурации указующей руки в русском автодейксисе (автоуказании говорящего на самого себя), мы провели различие между автоуказанием, связанным с содержанием высказывания (в высказывании так или иначе должна присутствовать сема 'я', а автоуказание производится указательным пальцем), и автоуказанием открытой ладонью, связанным со скрытым перформативом [Ross 1970], который лежит в основе любого высказывания ('обрати на меня внимание: я говорю тебе, я прошу тебя, я утверждаю для тебя, я обращаюсь к тебе' и проч.). Таким образом, мы показали, что жестикуляция может относиться к двум пластам высказывания — собственно семантическому, связанному лишь с содержанием высказывания, и к прагматическому, который включает, среди прочего, тип речевого акта, осуществляемый говорящим, его коммуникативные отношения со слушающим, отношение говорящего к своему собственному высказыванию и др.¹⁰

Представляется, что различение этих двух планов в любом устном высказывании может оказаться весьма полезным и при анализе отрицательных жестов, сопровождающих высказывания с глубинным отрицанием.

¹⁰ Это одно из проявлений дифференциации между прагматическими и семантическими жестами, о котором мы уже писали во Введении к книге (§ 1.2.2.2). Первые добавляют нечто в содержание высказывания, в то время как вторые передают те или иные аспекты ситуации, в которую включено высказывание. В работе [McClave 2000] показано, что, в отличие от ручных жестов, жесты головы в основном используются для передачи прагматических, а не чисто семантических значений. В работе [Goodwin 1981] утверждается, что ручные жесты оказываются более подходящими для выражения содержания пропозиции, чем жесты головы, поскольку последние менее свободны в своих чисто биомеханических свойствах.

11.2.5.2. Тематическое глубинное отрицание

Тематическим глубинным отрицанием (ТГО) мы далее будем называть те случаи глубинного отрицания, которые не имеют никакого очевидного отношения к прагматическим характеристикам высказывания.

ТГО являются лексемы (и конструкции) с **внутрисловным отрицанием** [Падучева 2013: 226–234], в толкование которых с необходимостью включен семантический компонент ‘отрицание’. К таковым на нашем материале можно отнести лексемы *анти-* (приставка), *блокировать*, *всё!* ‘больше не надо’, *выбросить*, *выносить за скобки*, *довольно!* ‘больше не надо’, *другой* ‘не этот’, *забыть*, *закончить*, *запрещать*, *зачеркнуть*, *исказить*, *исключить*, *исчезнуть*, *лишиться*, *надоесть*, *нейтрализовать*, *оппортунистический* ‘не имеющий строгих принципов’, *ориентировочный* ‘неточный’, *отдельно* ‘не смешивая с другим’, *отказаться*, *отложить* ‘не делать в настоящий момент’, *отмести*, *отрицать*, *отсекать*, *отсеять* ‘выбрать для того, чтобы выбросить’, *отсутствовать*, *ошибиться*, *перестать*, *потерять*, *прекратить*, *пресекать*, *пустой* ‘не имеющий чего-л.’, *разобрать* (самолет), *сделать секретным* ‘недоступным для чужих’, *удалить*, *утратить*, *уходить*, *хватит!* ‘больше не надо’.

Сюда же примыкают конструкции с *вряд ли*, с предлогом *без*, идиома *пара пустяков* ‘не требует усилий’.

Крупными подгруппами в составе группы лексем с внутрисловным отрицанием являются конструкции с лексемой *только*, которая включает в толкование компонент ‘не существует’.

Аналогичным образом, поскольку в их толкование включен компонент ‘не существует’, как лексемы с внутрисловным отрицанием мы рассматриваем все контексты, где присутствует идея тотальности, отсутствия исключений. Естественно, главными в этой группе являются лексемы *весь*, *всё*, *всякий*, *всегда*, *каждый* и *любой*. В эту же группу входят интенсификаторы, которые описывают **предельную** степень проявленности признака (*совершенно*, *постоянно*, *абсолютно*, *стопроцентно*, *полностью*, *исключительно*, *чисто*), а также превосходная степень прилагательного и наречия.

11.2.5.3. Прагматические глубинные отрицания

Прагматические глубинные отрицания (ПГО) представляют собой неоднородную группу, но при этом общим свойством всех контекстов с ПГО является повышенное участие в высказывании говорящего и необходимость — для понимания высказывания — обращаться к структуре коммуникативной ситуа-

ции, к отношению говорящего к слушающему и к его собственному высказыванию. Ниже мы перечислим основные группы контекстов с ПГО.

Автокоррекция: отношение говорящего к форме своего высказывания

В случае автокоррекции говорящий либо меняет общую стратегию построения своего высказывания, либо, не меняя стратегии, делает поправку, выбирая, например, другую лексику (подробно об автокоррекции см. [Подлеская 2014]). Тем самым говорящий, не будучи удовлетворен первоначальным планом построения своего высказывания, отказывается от него и прибегает к новому плану. Вот этот момент **отказа** говорящего от первого, неудачного плана и маркируется с помощью отрицательного жеста (при этом на поверхностном уровне, в смысловом строении фразы, никакого отрицания — ни в виде явного отрицательного маркера, ни в виде ТГО — может не быть).

11.2_27

он открыл, что существует только двести... ⊗{существует} двести тридцать и только двести тридцать способов идеального заполнения пространства; жуткий рассказ Саламова ⊗[пауза] Шаламова; двумя сторонами... ⊗×[пауза] двумя способами, с двух сторон; еще очень много... ⊗[пауза] еще очень долго времени пройдет, пока...; исчезающее много... ⊗{то есть мало}; Толстой описывал ощущения свои... ⊗{ощущения}... представления Пьера об Элен; и вот наступает момент, когда он... ⊗{а, да, так был задуман} роман; а официально ⊗[пауза] неофициально, то есть реально, он родился...; ну вот значит что... ⊗{структура словарной статьи} здесь показана; чем че... ⊗{четыре} миллиарда; но он мог... ⊗{у него было два пути тогда}.

Дистанцирование и несогласие

Достаточно большой пласт контекстов с ПГО связан с выражением разных степеней и форм несогласия говорящего. И именно прагматический компонент несогласия определяет появление отрицательных жестов — при полном отсутствии семы отрицания в формальной и содержательной структуре фразы.

Несогласие может выражаться на **лексическом** уровне:

11.2_28

постоянное искушение восстать, ⊗{выступить}; когда я понял, что жизнь прошла, я ⊗{взбунтовался}; когда кто-нибудь говорит, что мы отстали в полупро-

водниковой технике, технологии навсегда, ☹{это вранье}; ☹{это}... отец мне неоднократно говорил, что ☹{это} обычное **преувеличение** всевозможных журналюг;

на **синтаксическом** уровне:

11.2_29

☹{но я} студень варю иначе; ☹{дождик нужен для посева, а я в гараж}; а в дальнейшем ☹{**все-таки** его надо открыть}; одни люди верят, а **другие** думают, что ☹{это он говорит нарошно}; некий выверт эволюции, который ☹{применительно к одноклеточным} работает, а для многоклеточных не имеет места [*в последнем примере отрицается не предшествующий, а последующий компонент*]; ☹{их **на самом деле** очень много}; ☹{а таких контекстов очень много};

на **интонационном** уровне (эмфаза выделена капителью):

11.2_30

на которые ты вынужден отвечать, ☹{ДАЖЕ ЕСЛИ ты занимаешься} механизмом...; поэтому будущее сегодня ×{РЕАЛЬНО};

на **текстовом** уровне:

11.2_31

так что электромагнитное взаимодействие ☹{продолжает оставаться} здесь симметричным [*в предшествующем тексте озвучивалась чужая позиция, что электромагнитное взаимодействие в некотором эксперименте оказывается несимметричным; после ряда аргументов говорящий утверждает, что оно продолжает оставаться симметричным*]; это **в самом деле** каменный материал, ☹{потому что} свойства кратеров одни и те же [*в предшествующем тексте озвучивалась чужая позиция, что в кратерах Венеры — не каменный материал; после ряда аргументов говорящий делает противоположное утверждение*]; **так что** ☹{симметрия по-прежнему} сохраняется [*в предтексте озвучивалась идея, что в некотором событии симметрия не сохраняется; после ряда аргументов говорящий делает обратное утверждение*]; показал, что, используя комплементарность ☹{**на самом деле**}... можно собирать достаточно длинные цепочки [*до данного эксперимента существовало мнение, что строить длинные цепочки нельзя*].

В диалоговом режиме (который на нашем материале наблюдается чаще в речи кинематографа, но встречается и в некинематографической речи) возражение и несогласие часто направлены на адресата. Самый простой случай — когда положительное (не имеющее в себе отрицательной компоненты) высказывание используется как отрицательный ответ на утверждение первого говорящего или как возражение говорящему:

11.2 32

[первый говорящий что-то утверждает по телефону, второй говорящий возражает:] Ну почему же? ☹{Здесь нормально}; — Извиняюсь, надо бы протокол составить. — Надо. Но и ☹{Новый год надо встретить}; [первый говорящий утверждает, что второй говорящий вложил деньги в чарты; второй говорящий возражает:] ☹{Если бы я вложил} бабки в чарты, твои бы и в первую сотню не попали бы. [первый говорящий спрашивает:] Могут или пугают? [второй говорящий отвечает:] ☹{Могут.} [в последнем случае интересно распределение ответов на дизъюнктивный вопрос между речевым и жестикуляционным каналом: на речевом уровне второй говорящий подтверждает одну из альтернатив (могут), а на жестикуляционном уровне возражает говорящему, который может выбрать неправильную альтернативу, вторую, пугают].

Отрицательным жестом в диалоговом режиме часто сопровождаются стандартные способы выразить возражение:

11.2 33

☹{Осмелюсь заметить}, ваше величество... [далее идет возражение]; ✕{Вы мне льстите} [в смысле — вы неправы, характеризуя меня таким-то образом].

Отдельный блок возражений адресату представляют собой высказывания, в которых говорящий возражает на реально не прозвучавшую, но **предвосхищенную** (неважно, правильно или нет) реплику слушающего. В этом случае отрицательный жест сопровождает формально «положительное» высказывание говорящего, которое, с точки зрения говорящего, является тем не менее несогласием, возражением, опровержением и под., что и приводит к использованию отрицательного жеста:

11.2 34

Карл Поппер, который никогда не был членом кружка... ☹{я ловлю твой скептический взгляд}, сейчас я дам тебе возможность высказаться [говорящий замечает, что слушающий не согласен с его высказыванием, и заранее опровергает возможное предположение слушающего, что ему не дадут возразить]; ☹{пусть смеются надо мной}, лишь бы войти как-нибудь [говорящий ожидает со стороны слушающего сообщения, что над ним, говорящим, будут смеяться, и возражает, что согласен на эти насмешки]; ☹{и колхоз у нас хороший} [говорящая ожидает от слушающего сомнений в качестве колхоза и заранее опровергает эти сомнения]; ☹✕{это нормально}, это мы все время так жестикулируем [докладчик предполагает сомнения аудитории, что некоторое явление стандартно, и заранее опровергает это сомнение]; в Москве емк... ☹✕{грубо, очень грубо}, емкость рынка это пятьсот тысяч... [говорящий предполагает сомнение в точности цифр, которые он планирую-

ет озвучить, и делает превентивную оговорку, заранее опровергая эти сомнения]; ⊗{я могу сказать, что Ленина там, Маркса} он действительно читал десятки раз [говорящий заранее опровергает возможное сомнение аудитории в том, что Сталин многожды перечитывал работы Маркса и Ленина]; он сказал: «Ну ребят, ну это ⊗{очевидно}! [говорящий полагает, что слушающие видят в некоторой ситуации те или иные сложности и неочевидности, и заранее опровергает такую трактовку]; Она его поняла, ⊗{всё естественно} [говорящая полагает, что слушающая считает некоторую ситуацию неестественной, и заранее опровергает такую трактовку]; кроме Евразии есть еще Африка, Австралия, Америка и ⊗{Новая Гвинея} [говорящий предполагает, что слушающий думает, что проблема исчерпывается одной Евразией, и напоминает ему, что, напротив, существуют еще важные с точки зрения обсуждаемой проблемы регионы] ; ⊗{у меня все в порядке} [говорящий предвосхищает вопрос слушающего «А у тебя тоже все плохо?» и заранее отвечает на него, опровергая это предположение]; то он ⊗{безусловно} имел бы в виду себя [докладчик предвосхищает утверждение аудитории: может быть, он имел в виду не себя? и возражает на это предвосхищенное утверждение].

Итак, мы видим, что глубинное отрицание сопровождает речевой жанр возражения, опровержения, дискуссии с третьими лицами и со слушающим. Но, как показывает материал, говорящий может занимать позицию опровергающего и по отношению к своему собственному высказыванию. В этом случае мы имеем дело с ситуацией дистанцирования говорящего от содержания своего собственного высказывания или, иными словами, с ситуацией отчуждения высказывания от говорящего. В этих случаях в высказывании появляются маркеры дистанцирования, которые дают нам знать, что говорящий не желает нести за свое высказывание всю полноту ответственности. Маркеры дистанцирования очень часто сопровождаются ПГО, которое в этих случаях означает что-то типа ‘я не знаю точно’, ‘я не уверен’, ‘я не хочу иметь с этим ничего общего’ и под.

11.2 35

⊗{мне вот, например, очень **странно**} вот такое каждый год увеличение бюджета; по **некоторым таким** параметрам ⊗{**типа** личных местоимений}; ⊗{**каким-то** образом}, каким, пока мы **не знаем; может быть**, она еще поднимается ⊗{**как-то**} из недр земли; то, ⊗{**может быть**, это прасинокавказцы}; ⊗{то есть **мы можем говорить**} о **некоторой** евразийской семье; это можно делать, ⊗{как это} делают, **видимо**, киты, или черепахи, или землекопы; ⊗{**по-моему**, Валерий все **достаточно** хорошо сформулировал}; ⊗{это **кажется** очень **странным**}; в **общем-то** вырисовывается ⊗{**довольно своеобразная** картина}; то есть они ⊗×{[пауза]} одинаковы и **вроде бы** и по актуальному значению; есть **как бы** ⊗{локальное нарушение симметрии},

но симметрия при этом сохраняется; **наверное**, есть ☹{какой-то оптимизм}, но...; ☹{вообще}, **в принципе**, мы рассказали всё; ☹{вообще-то}, и брошенные, и незаселенные — они все пустые; **ну**... ☹{до моего дома хватит}, а обротно нет; ☹{влюбляться} в **какого-то** графа Данилу.

Оценочные высказывания

Говорящий может выражать с помощью ПГО оценку того, что передают его высказывания. Здесь мы сталкиваемся, очевидно, с оценками 'дурно' и 'хорошо'. Структура пейоративных высказываний, оценивающих содержание дурно, устроена достаточно просто: посредством отрицательного жеста, сопровождающего ПГО, говорящий осуждает нечто, оценивает нечто как неправильное, неуместное, нехорошее, т. е. выражает оценки, включающие в себя компонент 'плохое как антоним хорошего или нормального'.

11.2_36

☹{глупый ты, Лешка}; эти болезни ☹{идут и лечатся очень медленно и печально}; ☹{зима будет долгой}, но мы должны...; что-то вы ☹{все взъерепенились, я погляжу!}; ☹{тяжело} было; ☹{ух и тяжело она нам досталась} в этом году!; ☹×{в общем, тяжело}; это ☹{слишком длинный эксперимент}; ☹×{но это мало что дает}.

Гораздо интересней устроена положительная оценка, выраженная с помощью отрицательного жеста. Высказывания с положительной оценкой в общем случае устроены следующим образом: в семантическую структуру фразы входит некоторое утверждение, а над ним осуществляется оценочная надстройка 'данное утверждение кажется говорящему настолько удивительным, что говорящий не верит своим органам чувств, задействованным в восприятии утверждаемого факта'. Таким образом, компонентом, влекущим за собой появление отрицательного жеста, является 'это удивительно, я не верю собственным глазам, ушам и под.'. Иногда лексемы с компонентом 'вызывающий удивление' появляются в таких контекстах и на поверхностном уровне:

11.2_37

это ☹{удивительная} вещь; может быть, вот эти ☹{просторы} **необычные**.

В группу 'положительно окрашенное удивление' попадают практически все восклицания:

11.2_38

он проснется, увидит, ☹{ему приятно будет!}; если бы я умел петь ☹{[пауза]}, как бы я спел!; ☹{Васька!} Молоток!; ☹{Как это смешно и мило}, Семен!;

⊗{[пауза]} Хорош, подлец!; ⊗{Хорош,} подлец, а?; ⊗{Хорош!}; ⊗{Умница!};
 ⊗{Какая неожиданная и во всех смыслах этого слова приятная} для меня
 встреча!; ⊗{Какая}, право, хорошенькая, симпатичная ^{подхват}{российская} ба-
 рышня!; ⊗{Ой, хороший гусь получился!}; Там ⊗{такое творится!}; ⊗{Ой},
 я смотрю, у вас вторичные половые признаки стали проявляться!; ⊗{Ммм!
 [междометие]}.

Заметим, что в восклицаниях с **отрицательной** оценкой мы не можем точно сказать, какой именно фактор влияет на появление отрицательного жеста — семантический компонент ‘плохое, нехорошее’ или семантический компонент ‘удивительно, не верю’, — и можем констатировать лишь наличие оценочного компонента в высказывании, который влияет на появление отрицательной жестикуляции:

11.2_39

⊗{Какой кошмар!} Какой кошмар!; Ну и люди, знаете, ⊗{тоже!}; Ну и ⊗{си-
 лен} ты врать!

В группу ‘не верю своим органам чувств’ попадают оценочные конструкции с местоимениями *так*, *такой*:

11.2_40

⊗{Ты <бы> ушел от такой женщины?}; Земля, которая ⊗{так ценилась}, что...;
 Если это и вправду роботы, то почему они ⊗{так} похожи на живых?

Таким же образом устроены контексты, в которых использованы лексемы, окрашенные для говорящего в высшей степени положительно (ситуативно обусловленная положительная оценка), а также лексемы, включающие в себя объективно, вне зависимости от ситуации, интенсивную положительную оценку. Обычно и ситуативные, и словарные лексемы с положительной оценкой попадают в эмфазу. К этой же группе примыкают контексты с интенсификаторами:

11.2_41

⊗{Вы настоящий поэт!}; ⊗{Я мечтаю создать центр}, где бы можно было бы
 собрать людей...; В вас заложен дух ⊗{воительницы!}; Я жертвую любовью.
 ⊗{Для искусства}; А одна нога, которая в аварию попала, ⊗{очень сексуаль-
 ная}; Ой, ⊗{она у нас замечательно готовит}; ⊗{Я очень уважаю} искусство;
 ⊗{А это колоссальное} дело!; ⊗{Поразительное} сходство!; ⊗{Бесконечно
 благодарен вам}, любезнейший...; ⊗{Vous parlez bien franzaais!}; Он ⊗{обо-
 жал читать}; ⊗{Потрясающий} вообще!

Отдельную подгруппу составляют контексты с семей ‘много’, которая, если контекст не подразумевает иного, по-видимому, включает положительную оценку (в пограничных случаях — неотрицательную):

11.2_42

Забавно, что у меня, ⊗{например, куча} знакомых, кто в кризис собственно и сократил штат...; Но кроме этого есть ⊗{колоссальное количество}...; Это, конечно, предмет для ⊗{огромного} количества спекуляций; Мы знаем, что ⊗{очень многие} органические соединения...; [корпус] ⊗{он еще намного больше}, чем...; ⊗×{44 дня} жил в коммунизме абсолютном!; одно из самых впечатляющих событий... это ⊗{65} миллионов лет назад...; Ну, ⊗{лет триста} я вам гарантирую; англичане в Австралии ⊗{на большом} телескопе наблюдают; у каждого ⊗{порядка там тысячи человек} в среднем; одно и то же явление может иметь ⊗{очень} много имен.

11.2.5.4. Сопутствующие жесты

Отрицательные жесты часто сопровождаются жестами иной семантики, которые либо совпадают с отрицательными жестами по времени, либо непосредственно следуют после них. Интересно посмотреть, как соотносятся такие сопутствующие жесты с выделенными ранее группами контекстов с ТГО и ПГО, и определить, есть ли в полученных распределениях какие-то закономерности.

Сопутствующие жесты можно разбить на следующие основные группы (жесты, встретившиеся всего несколько раз, мы не включаем в рассмотрение, поскольку их количество статистически незначимо):

- жесты дистанцирования: *поднять брови, склонить голову набок, махнуть рукой, отодвинуться от слушающего, двинуть голову назад, пожать плечами, развести руками;*
- жест подтверждения: *кивок сверху вниз;*
- эмфатические жесты: *двинуть головой вперед, нахмуриться, сморщиться;*
- глазное поведение: *закрыть глаза.*

Табл. 11_17 демонстрирует, как сопутствующие жесты распределены между выделенными в данном разделе типами глубинного отрицания.

Как видим, данные в существенной степени распределены несимметрично, что косвенно подтверждает объективное существование границ между выделенными нами группами контекстов: все они сопровождаются отрицательными жестами (*качать головой и/или ручное отрицание*), но при этом сопутствующие жесты для разных групп контекстов различаются.

Довольно ожидаемо для группы контекстов с семантической доминантой 'дистанцирование' или 'несогласие' единственной характерной группой сопутствующих жестов является группа *дистанцирование*, т. е. говорящий, осуществляя отрицательный жест, одновременно поднимает брови, пожимает плечами, разводит руками, склоняет голову набок и отодвигается от слушающего.

Таблица 11_17

Сопутствующие жесты Группы контекстов	дистанци- рования	подтвер- ждения	эмфати- ческие	закрытые глаза	нет жестов
Дистанцирование и несогласие	45	2	7	6	23
Положительная оценка ('не верю своим органам чувств')	10	4	11	10	17
Отрицательная оценка	5	3	9	4	10
Отрицание предвосхищенной реплики	12	7	6	4	14
Тематическое глубинное отрицание (ТГО)	12	8	20	8	68
Автокоррекция	0	3	0	7	3
$\chi^2=106,6$, $p=8,1-14$, параметры связаны, распределения достоверны					

При этом, однако, группа контекстов с несогласием, которое выражается отрицанием **предвосхищенной** реплики адресата, имеет совершенно другой состав сопутствующих жестов: ни жесты дистанцирования, ни остальные жесты не показывают какого-либо пика в этой группе, демонстрируя не отличающиеся от средних распределения, и лишь группа жестов подтверждения, а именно, подтверждающий кивок, показывает заметный всплеск. Это означает, что, отрицая предвосхищенное утверждение адресата, говорящий сначала осуществляет отрицательный жест головой, а потом, практически сразу после отрицательного жеста, кивает:

11.2_43

и, ⊗×{безуслов}^⌒{но}, это... они выражают обман; вот ⊗{они будут} в словаре ×^⌒{точно}; ⊗{пусть}^⌒{смеются надо мной}, лишь бы войти; ⊗{и колхоз у нас}^⌒{хороший}; вместе с тем, герр Хеснер, я ⊗{прошу соблюдать условия нашего}^⌒{договора}.

Этот кивок подтверждает достоверность и правильность утверждения, которое говорящий делает, отрицая предвосхищенную реплику слушающего.

Группа контекстов осуждения, где отрицательный жест сопровождает сему 'плохо, нехорошо', в качестве сопутствующих с повышенной частотой имеет эмфатические жесты, усиливающие отрицательную оценку содержания высказывания.

Очень важным является тот факт, что тематическое глубинное отрицание (внутрисловное отрицание, включая контексты с семой всеобщности) разительным образом отличается от контекстов с прагматическим глубинным от-

рицанием: ТГО не имеет сопутствующих жестов и выражено в визуальном режиме чистыми отрицательными жестами.

Интересно, что две группы: положительная оценка с семей 'не верить собственным органам чувств' и автокоррекция — обе имеют пики на сопутствующем жесте *закрыть глаза*.

В Главе 13 среди прочих значений жеста *закрыть глаза* нами будут выделены два: 1) жест *закрыть глаза* как жест, выражающий внутреннюю сосредоточенность говорящего на мыслительных, эмоциональных, оценочных процессах, происходящих в его внутреннем мире (жест *закрыть глаза* в данном случае выступает как способ оградить говорящего от внешних впечатлений, которые могут помешать ему сосредоточиться на его внутреннем мире); 2) жест *закрыть глаза* как жест, который символизирует выход говорящего из ситуации коммуникации, завершение неудачной, неправильной коммуникации; этот жест говорящий осуществляет, чтобы, открыв глаза, войти в коммуникацию как совершенно новый участник (в этом значении жест *закрыть глаза* с повышенной частотой сопровождает отрицательный жест *качать головой*).

Мы считаем, что в первом значении (жест сосредоточенности) *закрыть глаза* сопровождает глубинное отрицание положительной оценки ('этого не может быть, не верю своим органам чувств'), тогда как во втором значении ('выход из акта коммуникации') жест *закрыть глаза* сопровождает ситуацию автокоррекции, где говорящий с помощью отрицательного жеста прерывает первую, неудачную попытку коммуникации и переходит к новой, более удачной.

11.2.5.5. Распределение отрицательных жестов между группами контекстов

Теперь мы можем перейти к анализу распределения типов контекстов с глубинным отрицанием между разными отрицательными жестами — *качать головой* и/или *ручное отрицание*, см. табл. 11_18.

Таблица 11_18

Тип жеста	качать головой + ручное отрицание	качать головой	ручное отрицание
Тип контекста			
Прагматические глубинные отрицания (ПГО)	10	203	3
Внутрисловные отрицания	4	39	30
ТГО с семей 'всеобщность'	7	28	10
$\chi^2=90,8$, $p=8,7-19$, параметры связаны, распределения достоверны			

Мы видим, что

1) для контекстов с прагматическим глубинным отрицанием характерен жест *качать головой* и не характерен жест *ручное отрицание*;

2) для контекстов с внутрисловным отрицанием, наоборот, характерен жест *ручное отрицание* и не характерен жест *качать головой*;

3) для контекстов с тематическим глубинным отрицанием, включающих в себя сему 'всеобщность' (*весь, всё, каждый, любой* и проч.) не характерен жест *качать головой*, но характерен жест *ручное отрицание* (как и для других тематических глубинных отрицаний) и при этом контексты всеобщности с повышенной по сравнению со средней частотой сопровождаются обоими жестами одновременно.

Последний пункт, по-видимому, объясняется тем, что контексты ТГО с семантическим компонентом всеобщности легко переосмысляются как оценочные, поскольку метафорический переход от семы 'всё' к семе 'много' для жестикуляции довольно стандартен¹¹, а, как мы показали выше, контексты с семантическим компонентом 'много' образуют отдельную подгруппу в группе контекстов с положительной оценкой. Таким образом, контексты всеобщности с повышенной частотой сочетают в себе стандартную для группы ТГО жестикуляцию *ручное отрицание* с оценочной жестикуляцией ПГО *качать головой*¹².

С учетом этой поправки из табл. 11_18 с очевидностью следует, что жестикуляция головой и рукой в контекстах с глубинным отрицанием распределена крестообразно: за тематическим внутрисловным отрицанием, не зависящим от прагматического контекста, закреплена жестикуляция рукой, а за прагматическим глубинным отрицанием, тесно связанным с поведением говорящего внутри коммуникативного акта и с его отношениями со слушающим и с формой/содержанием его собственного высказывания, закреплена жестикуляция головой¹³.

¹¹ В частности, он имеет место в круговых движениях, где круговые движения руками, имеющие значение всеобщности, легко переносятся и на контексты с семантическим компонентом 'много', см. разд. 9.8.4.

¹² Более тонкое распределение отрицательных жестов *качать головой* и *ручное отрицание* между кванторными словами со значением всеобщности см. в разд. 11.3.

¹³ Интересно, что полученные данные частично коррелируют с данными, полученными в ходе исследования развития отрицательных конструкций и отрицательных жестов у детей. Так, в работе [Рее 1980] показано, что у детей появляется сначала эмоциональный отказ от предложения, затем — констатация исчезновения объекта наблюдения из поля зрения и лишь затем, на самых поздних этапах, — логическое отрицание в парадигме истина/ложь, т.е. в ходе развития ребенка явно происходит восхождение от минимально абстрактного к максимально абстрактному отрицанию. И при этом, как указывает автор [ibid.: 170], именно первый, наиболее чувственный и эмоциональный вид отрицания сопровождается жестом *качать головой*, в то время как отрицание истинности какого-либо утверждения сопровождается словесными формулировками *с no* и *not* и практически никогда не сопровождается жестом *качать головой*.

11.2.6. Итоги

В этом разделе мы искали ответы на три вопроса.

1) Есть ли какие-то закономерности в употреблении основных отрицательных жестов, *качать головой* и *ручное отрицание*, которые сопровождают стандартную отрицательную конструкцию *не* + предикат?

2) В **положительных** контекстах какого типа в русской жестикуляции употребляются **отрицательные** жесты (иными словами, каков набор конструкций с глубинным отрицанием в русском языке)?

3) Можно ли найти какие-то закономерности в употреблении основных отрицательных жестов, *качать головой* и *ручное отрицание*, в контекстах с глубинным отрицанием?

Статистический анализ материала позволил заметить следующие закономерности.

I. В стандартных отрицательных конструкциях *не* + предикат на выбор сопровождающего отрицательного жеста влияет позиция говорящего относительно его высказывания. Если говорящий воспринимает отрицание как «свое», то он использует отрицательный жест *качать головой*. «Принадлежность» высказывания говорящему проявляется в том, что в таких высказываниях говорящий одновременно является основным действующим лицом (предикат имеет форму первого лица), либо несет полную ответственность за констатацию отсутствия какого-либо события (используется настоящее время), либо оценивает степень ненаступления события (при отрицательных конструкциях используются разного рода интенсификаторы). В случае отчуждения говорящего от его собственного высказывания, т. е. в случае восприятия высказывания как «не вполне своего» (отсутствие отрицательного жеста) или как «чужого» (жест *ручное отрицание*), точка зрения говорящего и точка зрения наблюдателя ненаступления события не совпадают (используется предикат в третьем лице, высказывание имеет нейтральную модальность, т. е. его отрицательная предикация не может быть оценена ни как истинная, ни как ложная; и говорящий никак не оценивает степень ненаступления события с помощью интенсификаторов). Таким образом, жест *качать головой* противопоставляет «свое» высказывание «не вполне своим» или «чужим» высказываниям, которые маркируются либо отсутствием отрицательного жеста, либо жестом *ручное отрицание*. Иными словами, жест *качать головой* ведет себя как жест персонажа (CPVT gesture), а жест *ручное отрицание* — как жест наблюдателя (OVPT gesture).

II. Положительные контексты, в которых достаточно регулярно используются отрицательные жесты, делятся на две большие группы. Первая группа,

контексты с тематическим глубинным отрицанием (ТГО), характеризуются использованием лексем и конструкций, в толкование которых включено отрицание (предикаты, кванторные слова, конструкции и частицы, которые сохраняют компонент отрицания в своей семантической структуре **вне зависимости от прагматических характеристик высказывания** и акта коммуникации в целом). Вторая группа контекстов, прагматическое глубинное отрицание (ПГО), не имеет в себе постоянного семантического компонента 'отрицание' и приобретает его в зависимости от коммуникативной ситуации, от намерений говорящего, от речевого акта, который он совершает (ситуация автокоррекции — отказ от первоначальной стратегии построения высказывания, — ситуация возражения и дистанцирования, оценка события как отрицательного или положительного).

III. В контекстах с ТГО, не имеющих зависимости от коммуникативных и прагматических характеристик высказывания, используется жест *ручное отрицание*, в контекстах с ПГО — жест *качать головой*. Тем самым жест *качать головой* может быть описан как жест субъективный и ситуативный, связанный с позицией говорящего относительно данного коммуникативного и прагматического контекста, а жест *ручное отрицание* — как объективный, связанный с постоянными, словарными семантическими характеристиками используемых лексем и конструкций.

Подытожить сказанное можно на схеме 11_2.



Рис. 11_2. Высказывания, сопровождаемые отрицательными жестами

11.3. Кванторные слова в жестикуляции

11.3.1. ВВЕДЕНИЕ

Данный раздел посвящен обсуждению жестикуляции, которая сопровождает употребление в речи кванторных слов¹⁴, обозначающих всеобщность. Будут рассмотрены только собственно кванторы, т. е. слова,

одна из валентностей которых соответствует некоторому объекту, а другая обозначает приписываемый ему признак и прототипически заполняется группой сказуемого [Богуславский 2005: 144].

Таковыми словами мы считаем слова *весь* (включая *все*), *все*, *каждый*, *любой*. Вопрос, входит ли словоформа *все* в парадигму слова *весь* или представляет собой отдельное слово (см. обсуждение разных вариантов ответа в [Булыгина, Шмелев 1988]), мы пока оставляем в стороне и рассматриваем *все* как отдельное слово.

Исходя из определения, процитированного выше, из списка кванторов со значением всеобщности мы исключаем конструкции *Проп + угодно* (*где, как, какой, когда, куда, кто, сколько, что угодно*), *Проп + бы ни Р* (*какой бы ни Р, что бы ни Р, кто бы ни Р* и т. д.), поскольку у этих конструкций нет валентности объекта.

Отдельного обсуждения требует слово *всякий*, которое в качестве кванторного в реальной устной речи встречается чрезвычайно редко (регулярно только в составе оборота *всякий раз*, который ввиду его идиоматичности выведен нами из рассмотрения): из 37 контекстов, включающих лексему *всякий*, в нашей базе данных только два контекста могут считаться содержащими *всякий* как кванторное слово:

11.3_1

ну как всякая революция, вообще ее готовят; всякая цивилизация имеет своего уничтожителя.

В остальных контекстах *всякий* употребляет либо как синоним *какой бы то ни было*:

11.3_2

которые как бы срезают всякий контекст,

¹⁴ Далее — по чисто стилистическим причинам — мы устанавливаем контекстную синонимию между словосочетанием *кванторное слово* и словом *квантор*. Поскольку в тексте не используется понятие *квантор* в логико-математическом смысле, такая синонимия не приведет к путанице.

либо как прилагательное, синонимичное *разнообразный, разный, различный, многообразный* (**всякий**₂ по [Апресян 2004]), при этом часто — с отрицательной оценкой (пренебрежение):

11.3_3

и конечно всякие трогательные квартеты из животных; несмотря на всякие замечательные связь там и прочее; вот всякие так сказать лжеученые они пытаются присоединить...¹⁵

База данных, на основе которой проведено исследование, включает в себя почти 400 контекстов, отобранных из МУРКО: 119 контекстов с *весь + всё*¹⁶, 90 — *все*, 84 — *каждый*, 76 — *любой*.

В качестве жестикуляции, сопровождающей кванторы, рассматривались только те жесты, которые, на наш взгляд, имеют отношение к семантике кванторов. В связи с этим не учитывались

- общепрагматические жесты, например контактоустанавливающее или контактоподдерживающее движение открытой обращенной вверх ладонью к собеседнику (метафора передачи по [Николаева 2013], термин предложен А. А. Кибриком);
- жесты, тем или иным способом обозначающие отношение говорящего к содержанию его высказывания, прежде всего жесты дистанцирования (*пожать плечами, развести руками, отодвинуться от собеседника* и под.);
- поскольку кванторы, вне зависимости от своих семантических особенностей, достаточно часто попадают в эмфазу, не рассматривалось эмфатическое движение *голова вперед*, стандартно эмфазу сопровождающее.

Изредка конструкции с кванторами всеобщности сопровождаются колебательными движениями руки, обозначающими неопределенность или несущественность выбора из множества (см. разд. 9.2); ввиду малочисленности такие примеры не дают хорошей статистики (и, с нашей точки зрения, имеют отношение не к квалификации отношения элемента и множества, как собственно «кванторная» жестикуляция, а к самой идее множественности и к тесно связанной с ней идеей неопределенности выбора) и в связи с этим были выведены из рассмотрения.

¹⁵ Причины, по которым лексема *всякий* практически потеряла в реальной речи свою «кванторность», мы попытаемся объяснить ниже.

¹⁶ Контексты с *всё что угодно* выведены из рассмотрения, как и все контексты с *угодно*.

11.3.2. Основные типы жестов, сопровождающих кванторы

11.3.2.1. Квантующие жесты

Группа квантующих жестов включает в себя ручные жесты, которые тем или иным способом квантуют (делят на однородные составные части) пространство, в котором они осуществляются. Наиболее частым способом квантовать пространство является круговое движение типа **циклоида** (см. рис. 11_3), когда рука, двигаясь вдоль некоторого вектора, с помощью последовательно повторяющихся дуговых движений делит это вектор на отрезки.

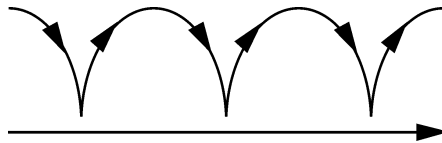


Рис. 11_3. Циклоида¹⁷

11.3_4

вирусы, бактериофаги $2H^m$ {вот вот вот все вот все эти вот вещи}.

Паразитизм в живых системах. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

В укороченном варианте циклоида имеет только один цикл, тем самым оказываясь весьма близкой к движению руки по выгнутой дуге. Различие между дугой и циклоидой с одним циклом заключается в том, что при осуществлении циклоиды рука говорящего в начале и конце цикла фиксирует начальную и конечную точку с помощью движения сверху вниз¹⁷.

Квантование производится также ступенчатым перемещением открытой ладони с уровня на уровень, обычно сверху вниз — такой способ квантования используется чаще всего в контекстах, включающих компоненты ‘иерархия’, ‘уровень’, ‘ступень’, ‘этап’ и сходные:

11.3_5

Австралийский физиолог Бредли проследил $OL \downarrow$ квантующее движение{все стадии} этой гибели.

Homo Sapiens Liberatus: человек, освобожденный от тирании генома. Проект Academia (ГТРК Культура), 2010

Линейное пространство квантуется также перемещением руки вдоль некоторого вектора отдельными порциями, отрезками, между которыми имеются очень короткие паузы (см. рис. 11_4).

¹⁷ Один раз на нашем материале встретилась циклоида, которую говорящий осуществил в сходном режиме с помощью подборodka: движение сверху вниз, небольшое дуговое перемещение и еще одно фиксирующее движение сверху вниз.

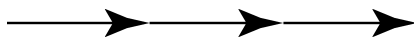


Рис. 11_4. Отрезки

11.3_6

и вот 2Н,изнутри наружу,ОЛ↓,отрезки{эти все аварии}, которые происходят...

А. Г. Ионин, Э. Газетдинова. Будущее российской космической отрасли, 2012

Квантуется также плоскость: с помощью движения ладони, конфигурированной в *щепоть*, *кольцо* или *перо*, а также с помощью указательного пальца (см. рис. 11_5) в одной и той же плоскости отмечаются точки, составляющие эту плоскость.

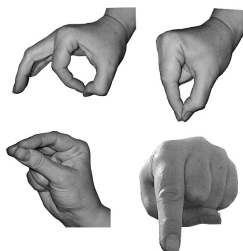



Рис. 11_5. Конфигурации ладони при квантовании плоскости

11.3_7

французской академии наук, которая в то время  многократно{тщательно следила за всеми новыми находками} [*разнонаправленное движение с фиксацией точек на плоскости*].

Асимметрия и возникновение жизни. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

Особым образом квантуется пространство, которое представляется говорящему не линейным, а объемным: в этом случае говорящий совершает разнонаправленные линейные движения двумя руками; каждое такое линейное движение символизирует собой один из радиусов данного объема и тем самым квантует объем на зоны:

11.3_8

взрывается, как бомба {во все стороны}, энергия {уходит равномерно во все стороны} [*разнонаправленные линейные движения из центра обеими руками*].

Гамма-всплески. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

11.3.2.2. Обозначение точки

В Главе 8 мы писали о том, что вертикальное движение руки сверху вниз, а также вертикальный кивок могут отмечать точку на некоторой прямой.

Это движение часто сопровождает конструкции с кванторными словами: рука не производит никакого движения — ни вдоль вектора, ни по окружности, а лишь движется вертикально сверху вниз, и аналогичное движение совершает голова при вертикальном кивке.

11.3_9

любой участок $\omega \downarrow \nabla$ {любой рыбы} реагирует на свет; $\bullet \nabla$ {каждый} подхват {самец} ранней весной, прилетая на места гнездования...

Кроме того, точка фиксируется с помощью конфигурации руки *щепоть*:

11.3_10

мудрость — то, что предполагает отвечать на всё, вот на \star {любой вопрос}; для египтянина, который умел во \star {всём} [*видеть*]

11.3.2.3. Жесты, изображающие форму объектов

Целый класс жестов, сопровождающих кванторные слова со значением всеобщности, изображает форму объектов.

Круговые жесты и выгнутые дуги

В § 9.8.1 мы приводили данные, свидетельствующие о том, что круговые движения руками передают абстрактную идею ‘объект, имеющий форму’: поскольку окружность не имеет специально выделенных точек, таких, например, как вершины многоугольника (все точки окружности находятся на одном и том же расстоянии от ее центра), то окружность в жестикуляции передает идею формы как таковой, любой формы, т. е. передает саму идею оформленности объекта. Окружности мы разделили на динамические и симметричные (см. рис. 11_6): динамические окружности изображаются рукой, движущейся в одном направлении; симметричные же окружности формируются движением обеих рук сверху вниз — так, что руки рисуют полуокружности, расположенные в одной плоскости (симметричная окружность добавляет семантический компонент ‘стабильность, устойчивость объекта, постоянство его формы’). Выгнутая симметричная дуга (см. рис. 11_7) может — среди прочих своих значений — символизировать не доведенную до конца окружность (см. разд. 9.6), а следовательно, может использоваться в тех же ситуациях, что и полностью обозначенная окружность.

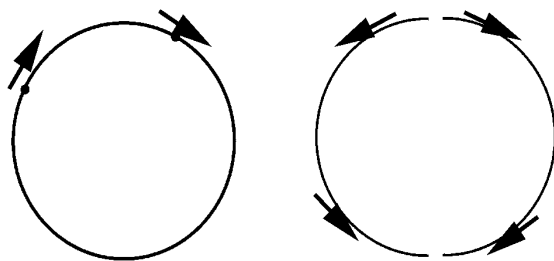


Рис. 11_6. Типы окружностей

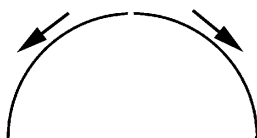


Рис. 11_7. Выгнутая дуга как символ окружности

В этом значении круговые траектории и дуги часто сопровождают кванторные слова со значением всеобщности:

11.3_11

мы выбросим \cup {всё всё нецензурное}; рассчитанный на то, что его будет слышать не только собеседник, но и \cup {вся пубика}; достаточно отключить какую-то систему, и \cap {вся эта экосистема} может рухнуть; число попыток за все время существования земли \cap {во всех там лужах} и так далее примерно десять в тридцатой.

Объём

С помощью одной или двух рук, ладони которых сформированы в конфигурацию *держащая рука*^ω (см. рис. 11_8), говорящий может изображать объект, имеющий объем: руки/рука как бы держат в руках соответствующий объект.



Рис. 11_8. Держащая рука

Объем задается также двумя открытыми ладонями, формирующими как бы содержащий нечто контейнер (ладони образуют стенки этого контейнера, см. рис. 11_9).

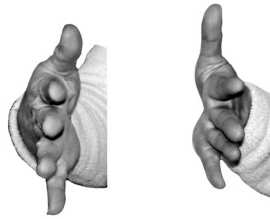


Рис. 11_9. Контейнер

11.3_12

это был образ бога, дающего жизнь, дающего тепло, дающего контейнерω{всему существу существование}; и она является общей для контейнер{вообще всей биологической концепции, всей эволюционной концепции}; когда мы уже с батюшкой-то вышли туда, смотрим, контейнерω{там уже всё это во дворе уже всё горит}.

Если квантифицируемый объект имеет очень большой объем, то он изображается двумя руками, открытые ладони которых ориентированы вверх, руки движутся изнутри наружу, т. е. открытые ладони, обращенные вверх, изображают нижнюю плоскость большого объемного тела (впрочем, аналогичный эффект достигается и движением одной руки):

11.3_13

мудрость — то, что предполагает 2Н,ОЛ↑изнутри наружу{отвечать на всё}.

Вселенная и Человек. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

Л и н и я

Достаточно часто форма объекта задается линией: открытая ладонь движется по схеме «радикальное пересечение» поперек тела говорящего, из противоположной зоны — правая рука слева направо, левая рука справа налево (см. рис. 11_10).

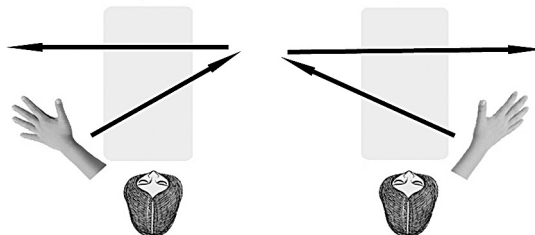


Рис. 11_10. Радикальное пересечение: изображение линии

Линия может быть также прочерчена рукой и в своей зоне (схема «комфорт», см. рис. 11_11), а также может быть изображена двумя руками, движущимися изнутри наружу из единого центра, который находится в зоне коммуникации перед говорящим (данный центр может быть зафиксирован касанием ладоней в начале движения).

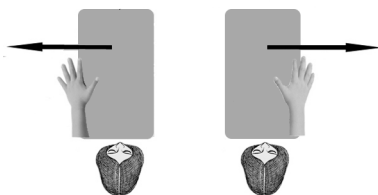


Рис. 11_11. Комфортное движение: изображение линии

Все эти типы траекторий относятся к множествам объектов, имеющих в качестве основного параметра формы длину, — это может быть временная ось, ряд расположенных вдоль некоторой прямой объектов, объект, разворачивающийся вдоль пространственной или временной оси, и под.:

11.3_14

ты не можешь пойти дальше, пока ты не прошел $RH, OL \uparrow \leftarrow \{ \text{всего этого пути} \}$, сделанного до тебя; во всём, $RH, OL \leftarrow \nabla \{ \text{по всей} \}$ иерархической лестнице; скорость... поддерживается на протяжении $RH, OL \leftarrow \leftarrow \{ \text{всей жизни} \}$; все время на протяжении $2H, OL \leftarrow \leftarrow \text{изнутри наружу}$, начинается с касания в центре $\{ \text{всех} \}$ этих 375 клипов.

Поверхность

Форма объекта может быть охарактеризована со стороны поверхности, т. е. объект, который имеет форму, в обязательном порядке имеет и некую поверхность. Идея поверхности, как мы показали в § 2.2.1.4 об ориентации ладони в указательных жестах, чаще всего передается ориентацией ладони вниз, т. е. ладонь, обращенная вниз, как бы иконически задает некую поверхность, расположенную под этой ладонью. Изредка, однако, поверхность задается и распрямленной ладонью, обращенной вверх: изображается некий большой объект, нижняя плоскость которого как бы соприкасается с обращенной вверх ладонью. В обоих случаях: и при ладони, обращенной вниз, и при ладони, обращенной вверх, — идея поверхности передается дополнительно также горизонтальным движением руки (в основном движение типа «радикальное пересечение» или «комфорт» или движение обеих рук из центра (т. е. из зоны

коммуникации) наружу). Двойная передача идеи поверхности — ориентацией ладони и горизонтальным движением руки/рук — предоставляет говорящему возможность одновременно изображать поверхность с помощью движения и передавать дополнительные компоненты смысла с помощью конфигурации ладони:

11.3_15

это будет $\omega \blacktriangleright$ (рука) \blacktriangledown (ладонь)многократно{вся сплошная поверхность}, сплошь покрытая ударами.

Луна. Программа «Гордон» (НТВ), 2003

В примере 11.3_15 движение руки передает идею поверхности, а конфигурация ладони *держащая рука* ω , обращенная вниз и совершающая многократные движения сверху вниз, передает идею ударов, которые астероиды наносят по этой поверхности.

11.3.2.4. Жесты отрицания

Качать головой

Стандартным отрицательным жестом, сопровождающим кванторы всеобщности, является жест *качать головой*:

11.3_16

вот \otimes {все} вспоминают свои студенческие годы; \otimes {меняется вся картина мира}; то, чем отличают человека \otimes {от любого другого} животного; то есть \otimes {каждый}, кому это интересно, может это попробовать хоть сегодня.

Ручное отрицание

Тип 'выброс'

11.3_17

если бы дали триллион, то он $RH \blacktriangleright \times$ {бы все задачи} решил; в отличие $RH \blacktriangleleft \times$ {от всех обычных}, даже получаемых в лаборатории; я $2H \blacktriangleright \times$ {всё и отдал} туда; $LH \blacktriangleleft \times$ {каждый} организм существует только в его среде обитания; должна быть сема первого лица $RH \blacktriangleright \times$ {в любой форме}.

Тип 'смести с поверхности'

11.3_18

ладно, я его $2H, OL \downarrow$ изнутри наружу \times {весь разобрал}; если... вырубят $RH, OL \downarrow \nless$ {все леса}; $RH, OL \downarrow \nless$ {в любой} ситуации он выживет.

11.3.3. ЖЕСТЫ И ЛЕКСЕМЫ

Табл. 11_19 демонстрирует, как распределены разные группы ручных жестов между четырьмя кванторными словами со значением всеобщности (*весь, все, каждый, любой*).

Таблица 11_19

Группы жестов Лексемы	Отрицательные жесты	Жесты, обозначающие форму	Фиксация точки	Квантующие жесты
<i>весь</i>	<u>4</u>	72	<u>1</u>	<u>0</u>
<i>все</i>	12	40	<u>0</u>	11
<i>каждый</i>	<u>1</u>	<u>17</u>	27	12
<i>любой</i>	24	<u>9</u>	3	0
$\chi^2=184,26$, $p=6,52-35$, параметры связаны, распределения достоверны				

Итак, мы видим, что

- для квантора *весь* характерны жесты, обозначающие **форму**, и не характерны остальные типы жестов;
- для квантора *все* характерны **квантующие** жесты и не характерна фиксация точки;
- для квантора *каждый* характерны **фиксация точки** и **квантующие** жесты и не характерны отрицательные жесты и жесты, обозначающие форму;
- для квантора *любой* характерны **отрицательные** жесты не характерны жесты, обозначающие форму.

В табл. 11_20 зафиксированы распределения жестов головы между кванторами.

Таблица 11_20

Движения головы Лексемы	Качать головой	Кивок	Кивки головой вбок
<i>весь, все</i>	33	<u>3</u>	<u>2</u>
<i>каждый</i>	<u>1</u>	13	7
<i>любой</i>	22	<u>2</u>	22
$\chi^2=61,3$, $p=1,56-12$, параметры связаны, распределения достоверны			

Мы видим, что

- для кванторов *весь, все* характерен отрицательный жест **качать головой** и не характерны остальные движения головы;

- для квантора *каждый* характерен вертикальный **кивок** сверху вниз и не характерен жест **качать головой**;
- для квантора *любой* характерны **боковые кивки** (собственно боковой кивок, см. рис. 4_8 на с. 148, и поворот головы, см. рис. 4_3 на с. 141) и не характерен **кивок** сверху вниз.

11.3.4. ИНТЕРПРЕТАЦИЯ ПОЛУЧЕННЫХ РЕЗУЛЬТАТОВ

На первый взгляд полученные результаты выглядят достаточно случайными и слабо упорядоченными, но мы попытаемся предложить их интерпретацию, которая, на наш взгляд, будет иметь некоторую внутреннюю логику.

Прежде всего, обратим внимание на то, что группа кванторных слов, послужившая материалом исследования, не является однородной.

Во-первых, квантор *весь* противопоставлен остальным трем кванторам, поскольку оперирует множеством как целым: кванторы *все*, *каждый*, *любой* трактуют множество как дискретное, состоящее из отдельных элементов.

Во-вторых, кванторы *весь*, *все* противопоставлены кванторам *каждый*, *любой* как **базовые** кванторы — **импликативным**. Имеется в виду следующее. В базовых кванторах идея всеобщности выражена непосредственно, без каких бы то ни было промежуточных логических ступеней. Напротив, в импликативных кванторах *каждый*, *любой* говорящий передает идею всеобщности через импликацию:

- **каждый**: говорящий перебрал все элементы множества М, проверил поочередно каждый элемент множества на наличие свойства Р, установил, что каждый элемент М обладает свойством Р¹⁸, и по результатам своей проверки **делает вывод**: все элементы М обладают свойством Р;
- **любой**: говорящий видит перед собой все элементы множества М и утверждает, что может выбрать случайным образом неважно какой элемент множества М и этот случайно выбранный элемент в обязательном порядке будет обладать свойством Р; в результате этого своего убеждения говорящий **делает вывод**: все элементы М обладают свойством Р.

¹⁸ Тем самым мы здесь не вполне согласны с утверждением Ю. И. Левина о том, что местоимения *всякий*, *каждый*, *любой* указывают на произвольный объект множества [Левин 1973]: это верно для *всякий* и *любой*, но, с нашей точки зрения, неверно для *каждый*, который предполагает не произвольный выбор, а исчерпывающий систематический перебор.

В-третьих, квантор *любой* противопоставлен остальным кванторам данной группы как ирреальный¹⁹ квантор реальным. Обратим внимание, что три квантора легко сочетаются с отрицанием (*весь мир — не весь мир, все люди — не все люди, каждый человек — не каждый человек*), в то время как *любой* испытывает существенные затруднения при сочетании с отрицательной частицей: *любой человек — *не любой человек*²⁰ (**не любой человек смертен*). Это связано, по-видимому, с тем, что квантор *любой* включает в свое толкование импликацию ‘если..., то...’: ‘если я выберу случайным образом объект из множества М, то этот объект окажется обладающим свойством Р’.

Таблица 11_21 подытоживает предложенные противопоставления.

Таблица 11_21

Свойства Лексемы	Дискретность множества (дискретность –, целостность +)	Базовый или импликативный квантор (базовый –, импликативный +)	Реальный или ирреальный квантор (реальный –, ирреальный +)
<i>весь</i>	+	–	–
<i>все</i>	–	–	–
<i>каждый</i>	–	+	–
<i>любой</i>	–	+	+

Здесь есть смысл сделать небольшое отступление и обсудить, каким набором признаков обладает *всякий* в кванторном значении. *Всякий*, безусловно, относится к кванторам, трактующим множество как дискретное. Кроме того, *всякий* является импликативным квантором, т. е. передает идею целостности не непосредственно, а через импликацию. И наконец, *всякий* легко сочетается с отрицанием: *всякий человек — не всякий человек*. Тем самым, если ограничиваться предложенными тремя параметрами, то у кванторов *каждый* и *всякий* набор значений этих параметров оказался бы одинаковым (–+–). Таким образом, в системе трех предложенных параметров один из кванторов оказывался избыточным. Чтобы понять, почему в системе кванторов остался именно

¹⁹ Можно было бы использовать термин неверидикативный квантор или квантор со снятой утвердительностью, но эти два обозначения показались нам слишком громоздкими.

²⁰ Такое сочетание возможно в поляризованных контекстах, в которых, к тому же, *любой* используется в режиме цитирования: *Или они привыкли, что за деньги любой человек на всё согласен? Ну, а теперь узнают, что не любой и не на всё!* [Алексей Слаповский. Большая Книга Перемен // «Волга», 2010]. Количество таких контекстов, согласно данным Национального корпуса русского языка, весьма невелико.

квантор *каждый*, а квантор *всякий* сместился в зону прилагательных, предложим следующее «операционное» толкование для *всякий*:

- **всякий**: говорящий случайным образом выбрал из всего набора элементов М один элемент, проверил его на наличие свойства Р, увидел, что элемент обладает свойством Р, и на основании этого **сделал вывод**: поскольку я выбрал элемент множества случайно и он обладает свойством Р, то все элементы множества М обладают свойством Р.

Обратим внимание, что — если принять в первом приближении именно такое описание значения — с логической точки зрения *всякий* оказывается ущербным и по сравнению со своим прямым конкурентом *каждый*, и по сравнению с *любой*.

Действительно, квантор *каждый* предполагает солидное практическое основание для итоговой импликации: говорящий реально перебрал все элементы множества М и для каждого реально установил наличие свойства Р, таким образом, его итоговая импликация 'все множество М является Р' базируется на полном переборе всех элементов.

Квантор же *любой* передает всего лишь мнение говорящего, описывает ирреальную ситуацию: говорящий думает (считает, полагает), что в случае, если он случайным образом выберет случайный объект из множества М, то этот случайный объект будет обладать свойством Р, и на основании своего предположения говорящий делает вывод, что все множество М есть Р. Таким образом, ирреальная модальность квантора *любой*, его снятая утвердительность не может быть ни подтверждена, ни опровергнута, поскольку относится к миру убеждений и мнений говорящего.

Примечание. Здесь, кстати, уместно будет привести данные, которые подтверждают противопоставленность кванторов *каждый* и *любой* по параметру ирреальности (см. табл. 11_22): каждый из них предъявляет соответствующие требования к контексту — *каждый* стремится к стандартным утвердительным контекстам, в то время как *любой* тяготеет к контекстам со снятой утвердительностью (стандартный контекст для *каждый*: **Каждый сорт имеет разные оттенки** vs. стандартный контекст для *любой*: **Если мы посмотрим *любые* водные системы, то...**)

Таблица 11_22

Тип утверждения Лексема	Утверждения в настоящем и прошедшем	Высказывания со снятой утвердительностью
<i>каждый</i>	71	9
<i>любой</i>	25	47
$\chi^2=47,5$, $p=5,39-12$, параметры связаны, распределения достоверны		

Но вернемся к лексеме *всякий*. И по сравнению с *каждый*, и по сравнению с *любой* его логическая основа имеет зоны уязвимости. Так, если говорящий, употребляя квантор *каждый*, утверждает тем самым, что он перебрал реально все элементы множества М, то при употреблении квантора *всякий* говорящий выбрал реально один объект из множества М и все дальнейшие выводы строит на основании **случайности** этого реального выбора. Тем самым, в случае лексемы *всякий* обобщение строится на основании лишь одного реального примера, пусть и выбранного из множества случайным образом и реально проверенного на наличие свойства Р.

Что касается противопоставления квантору *любой*, то последний, находясь в зоне снятой утвердительности, легко может позволить себе любые мысленные эксперименты без всякого ущерба для логики импликаций, что решительно недопустимо для лексемы *всякий*, которая претендует на действительность, истинность, реальность произведенной им проверки. Именно этой двойной логической ущербностью мы объясняем смещение лексемы *всякий* из кванторной зоны в квалифицирующую, т. е. в зону прилагательных.

Предложенные выше параметры, различающие четыре квантора всеобщности, в той или иной степени апеллируют к определенной пространственной позиции или действиям говорящего.

Квантор *весь*

Это целостный, недискретный квантор всеобщности, он характеризует объект как целое. С точки зрения пространственной позиции говорящего относительно объекта это означает, что говорящий находится вне данного множества, никак не может характеризовать его внутренний состав, т. е. его элементы (в связи с этим элементы данного множества могут быть как однородными — *все человечество*, — так и разнородными — *весь дом*, — для функционирования этого квантора в речи данный параметр незначим): для внешнего наблюдателя внутреннее устройство множества недоступно, а следовательно, несущественно.

Однако множество, наблюдаемое говорящим извне, как целое, безусловно, имеет форму, сколь угодно абстрактную, но имеет: внеположенная объекту позиция наблюдателя неизбежно порождает потребность в оформленности наблюдаемого объекта. А следовательно, вполне естественно, что при жестиквляционном обозначении множества как целого с точки зрения внешнего наблюдателя на первый план выходит единственная доступная наблюдению особенность этого множества, а именно, его форма. Это естественным образом отражено в том, что, как мы видели в табл. 11_19, только квантор *весь* оце-

нивает объект с точки зрения его формы и именно жестикуляционная передача формы множества как целостного объекта является доминантой этого квантора. Для остальных кванторов жестикуляционное обозначение формы объекта, т. е. взгляд на множество извне, либо является незначимым параметром (квантор *все*), либо в высшей степени нехарактерно (кванторы *каждый* и *любой*).

Квантор *все*

Это квантор, в противоположность квантору *весь*, помещает наблюдателя внутрь множества²¹. Изнутри множества наблюдатель не может оценить форму последнего, но зато может фиксировать наличие в нем ряда отдельных элементов. Жестикуляционная передача отдельных элементов множества, его квантов, иконически естественно обозначается квантующими жестами, что и демонстрирует нам табл. 11_19, где квантор *все* показывает отчетливое тяготение к квантующим жестам.

Таким образом, как видим, согласно жестикуляционным данным, кванторы *весь* и *все* являются разными лексемами, с разными семантическими доминантами (целостность vs. дискретность, внешняя vs. внутренняя позиция наблюдателя относительно множества).

Квантор *каждый*

Квантующие жесты характерны также для квантора *каждый*, и это естественно, поскольку этот квантор предполагает последовательный и полный перебор всех элементов данного множества. Однако, в отличие от говорящего-наблюдателя в случае квантора *все*, при использовании квантора *каждый* говорящий является не только **наблюдателем** отдельных квантов данного множества, но и **оператором**, который осуществляет не просто наблюдение и констатацию наличия отдельных элементов множества, но и операцию проверки каждого элемента на наличие у него свойства Р. Таким образом, говорящий-оператор в случае квантора *каждый* в каждый отдельный момент вре-

²¹ Таким образом, будучи фактически тождественны с логической точки зрения:

слово *весь* (*все*) указывает на то, что референт ИГ, содержащей это слово, совпадает с исходным множеством (дискретным или недискретным), т. е. включает все собственные подмножества этого множества [Булыгина, Шмелев 1988].

весь и *все* различаются позицией говорящего относительно ИГ. И именно последний фактор является существенным для жестикуляционного оформления кванторных именных групп.

мени имеет дело с одним-единственным элементом множества, который и подвергается операции проверки. И именно эту семантическую доминанту ‘отдельный элемент множества в каждый отдельный момент времени’ передает движение сверху вниз, фиксирующее отдельную точку на прямой или на плоскости (добавим, что именно этот семантический компонент передается также кивком сверху вниз, который в высшей степени характерен именно для квантора *каждый* и в разной степени не характерен для остальных кванторов, см. табл. 11_20).

Квантор *любой*

Точно так же, как в кванторах *все* и *каждый*, говорящий-наблюдатель при использовании квантора *любой* наблюдает множество изнутри. Но, в отличие от квантора *все*, от говорящего в данном случае ожидается не только наблюдение, но и операция над элементом множества (случайный выбор отдельного элемента). В отличие же от квантора *каждый*, данная операция имеет не реальный, а потенциальный, виртуальный характер (**‘если бы** оператор выбрал случайно один из элементов данного множества, то **оказалось бы**, что этот элемент имеет свойство Р’). Естественно, что для потенциального говорящего-оператора квантора *любой* ни квантование множества на отдельные элементы, характерное для *все* и *каждый*, ни реальная практическая операция над отдельным элементом множества, характерная для *каждый*, не является актуальной. Как следствие, на первый план выходит специфический компонент значения квантора *любой*, отсутствующий у всех остальных кванторов группы, а именно, **‘не имеет значения**, какой из элементов множества М будет мной выбран, <он обязательно будет иметь свойство Р>’. Именно компонент с отрицанием ‘не имеет значения’ приводит к тому, что в контекстах с квантором *любой* доминируют ручные отрицательные жесты.

Обратим внимание на то, что семантический компонент с отрицанием в составе квантора *любой* оформлен третьим лицом предиката (‘не имеет значения’) и фигурирует в составе ирреальной модальности (‘какой бы элемент говорящий ни выбрал’), а следовательно, отрицание здесь функционирует в ситуации максимальной коммуникативной и эпистемической дистанции между говорящим и его высказыванием. Как мы показали в разд. 11.2, для таких квази-объективных отрицательных конструкций характерно *ручное отрицание*, а не отрицательное *качание головой*. И именно это мы наблюдаем в табл. 11_19 в отношении квантора *любой*: его сопровождает *ручное отрицание*, а жест *качать головой* (см. табл. 11_20) для него нехарактерен.

Напротив, для кванторов *весь, все* характерен именно жест *качать головой*, который в положительных контекстах передает прагматическое отрицание, основным значением которого является высокая оценка (см. § 11.2.5.3). Таким образом, жест *качать головой*, сопровождающий кванторы *весь* и *все*, мы рассматриваем как жест положительной оценки.

Что касается боковых кивков (см. табл. 11_20), то они отсылают слушателя к невидимой зоне, находящейся за спиной говорящего (см. § 4.3.1), то есть выводят объект, обозначенный квантором, из зоны коммуникации в невидимую зону, расположенную за спиной говорящего. Мы полагаем, что эти жесты головы функционируют в контексте кванторов не как указательные жесты, а как **головные** дублеты **ручных** отрицательных (выбрасывающих) жестов. Это объясняет, почему данные головные жесты характерны для квантора *любой*.

Кратко подытожим сказанное выше. Кванторные слова, выражающие идею всеобщности, — *весь, все, каждый, любой* — могут быть исследованы с чисто логических и чисто лингвистических позиций, что позволяет вычленив в них общие и различающиеся семантические зоны (см. базовые работы, в которых так или иначе затронут этот вопрос: [Левин 1973; Зализняк, Падучева 1974/1997; Кронгауз 1984/1997; Булыгина, Шмелев 1988; Падучева 2003]). Выясняется, однако, что жестикуляционная лингвистика может добавить к результатам логических и лингвистических исследований нечто новое. Это новое связано прежде всего с тем, что жестикуляция по своему существу не может избежать фиксации точки зрения говорящего на содержание его речи: любой жест обозначает как минимум пространственную позицию говорящего относительно той ситуации, которая отражена в высказывании.

Анализ кванторных слов со значением всеобщности в аспекте сопровождающей жестикуляции показал, что точка зрения может оказаться **имманентным** свойством ряда лексем, не зависеть от типа дискурса и с достаточной степенью регулярности проявляться в жесте. Кроме того, помимо точки зрения, в структуру значения этих лексем может быть включен определенный *modus operandi* говорящего. Итоговая табл. 11_23 показывает, как это выглядит в отношении кванторных слов со значением всеобщности.

11.4. Заключение

Итак, две зарисовки, предложенные в данной главе, — об отрицательных жестах и о жестикуляционном сопровождении кванторов со значением ‘всеобщность’ — показывают, что различение жестов наблюдателя и жестов персонажа, предложенное Д. Макниллом, представлено в системе жестикуляции, по-видимому, существенно шире и разнообразней, чем казалось первоначально.

Таблица 11_23

Кванторное слово	Пространственное расположение наблюдателя	Modus operandi	Реализация в жесте
<i>весь</i>	вне множества	наблюдение за множеством как целым	ручные жесты, обозначающие форму; отрицательный жест <i>качать головой</i>
<i>все</i>	внутри множества	наблюдение за элементами множества	квантующие жесты; отрицательный жест <i>качать головой</i>
<i>каждый</i>		полный реальный перебор всех элементов множества	фиксация точки; вертикальный кивок; квантующие жесты
<i>любой</i>		теоретический случайный выбор одного объекта множества	ручные отрицательные жесты; <i>боковой кивок и поворот головы</i>

Во-первых, говорящий может с помощью жестов фиксировать свою эмпатию или ее отсутствие не только к персонажам своего высказывания, но и к себе самому как участнику данного акта коммуникации. В положительном высказывании, т. е. в высказывании, не содержащем поверхностного отрицания, отрицательный жест *качать головой* обозначает, что в данном высказывании говорящий подчеркивает свое участие в акте коммуникации и важность тех или иных прагматических параметров данного акта коммуникации для его осуществления. Напротив, использованием *ручного отрицания* в положительных высказываниях говорящий показывает, что отрицание, имеющееся во фразе, не зависит от свойств данного акта коммуникации и является объективным перманентным свойством используемых говорящим лексем. В отрицательных высказываниях, включающих в свой состав отрицательную конструкцию *не + предикат*, жест *качать головой* обозначает, что говорящий не скрывает субъективного, эгоцентрического характера формулируемого им отрицания и своей полной ответственности за фиксацию отсутствия некоторого события, в то время как с помощью *ручного отрицания* говорящий максимально отчуждает отрицание от себя и демонстрирует готовность отречься от отрицания. Таким образом, чередование и сочетание головного и ручного отрицаний позволяет ткать тончайшую ткань модальностей, обволакивающую речевой ряд. Это несколько напоминает использование в высказывании дик-

тального и модального автодейксиса (см. Глава 5), когда выбор говорящим автоуказания УП подсказывает слушающему, что в данном речевом отрезке говорящий апеллирует к себе (или к тому персонажу своей речи, из речевого центра которого он в данный момент говорит) как к теме, предмету высказывания, а выбор автоуказания ОЛ подчеркивает — как важный — сам акт речи, обращенной к адресату.

Анализ кванторных слов, с другой стороны, показал, что пространственная позиция говорящего и его *modus operandi* могут быть включены в семантическую структуру лексемы и служить в буквальном смысле наглядным способом обозначить как общую часть членов синонимического ряда, так и различающую синонимы дельту.

Изучение разновидностей точки зрения и отражения их в жестикуляции представляется нам одним из самых перспективных направлений в жестикуляционной лингвистике и заслуживает, на наш взгляд, самого пристального внимания исследователей.

Служебные жесты

12. Грамматика взгляда

Условные обозначения:

○ — вне зоны коммуникации	ВнутриЗК — внутри зоны коммуникации
⊙ — внутри зоны коммуникации	Вход — вход в зону коммуникации
↘ — вход в зону коммуникации	Выход — выход из зоны коммуникации
↗ — выход из зоны коммуникации	Г→С — трансформация говорящий → слушающий
ВнеЗК — вне зоны коммуникации	Переход — общее название для Вход и Выход
	С→Г — трансформация слушающий → говорящий

12.1. Служебные жесты: общие замечания

В § 1.2.1.2 мы уже обозначили, какие именно жесты мы считаем служебными:

1) служебные жесты не используются говорящим в отрыве от речи (т. е. не используются в режиме пантомимы);

2) имеют функцию организации высказывания — контролируют передачу реплик в диалоге, выступают в качестве визуального аналога пауз и акцентных диакритик, обеспечивают связность нарратива на жестикуляционном уровне, а также его синтаксическое структурирование;

3) осуществляются теми или иными глазными действиями (перемещением взгляда, морганием), движениями губ (облизывание) и другой мелкой мимикой, а также системой подхватов (повторов жестов) и разного типа удержаниями, т. е. паузами в осуществлении жеста;

4) тесно связаны с процессом порождения речи.

Как видим, состав служебных жестов не исчерпывается только глазным поведением. В частности, в качестве маркеров пауз в русской жестикуляции выступают такие квазифизиологические движения, как облизывания. Интереснейшей темой является использование в синтаксической организации высказывания таких явлений, как подхваты (catchments, см., в частности, об этом [Николаева 2013]), пред- и пост-ударные удержания, роль доминантной и не-доминантной руки в обеспечении связности нарратива и другие жестикуляционные явления, которые носят явно служебный, недейктический и неикониче-

ский характер, но тем не менее имеют громадное значение для организации устного высказывания. Данный раздел книги описывает только две зоны в этой невероятно интересной области — поведение взгляда на границах реплик (т. е. организация диалога) и моргания как одно из средств организации устного высказывания.

12.2. О направлении взгляда как способе организации диалога

Направление взгляда в устном диалоге не является с лингвистической точки зрения абсолютно случайным, или, что то же, направление взглядов собеседников в ходе устного диалога мотивировано **не только** экстралингвистическими причинами. В названии главы мы использовали словосочетание *грамматика взгляда*, имея в виду, что при анализе материала удастся обнаружить некоторые закономерности, устойчивые модели, паттерны глазного поведения собеседников, описанию которых и будет посвящена данная глава (термин *gaze grammar* был использован в работе [Wiemann, Knapp 1975]).

Изучение направления взгляда в диалоге имеет солидную традицию. Впрочем, более точным будет сказать, что традицию имеет изучение направления взгляда в **английском** диалоге, поскольку подавляющее большинство работ по данной тематике выполнено на материале английского языка. В ходе исследований были сформулированы следующие позиции, которые являются на данный момент более или менее общепринятыми¹.

12.2.1. Поведение слушающего

1. Слушающий в ходе диалога смотрит в основном на говорящего [Argyle, Cook 1976; Argyle, Graham 1976; Bavelas et al. 2002; Fehr, Exline 1987; Kendon 1990; Kleinke 1986]; исследования с помощью трекеров показали, что порядка 90—95 % времени слушающий смотрит говорящему в лицо [Gullberg, Holmqvist 1999; 2006].

2. Слушающий часто следует за направлением взгляда говорящего, если говорящий осуществляет референтный (фиксированный) взгляд за пределы коммуникативного пространства диалога [Driver et al. 1999; Gullberg, Kita 2009].

См. также п. 2 в § 12.2.2.

¹ Все нижесказанное относится к диалогу, т. е. к общению двух коммуникантов. При увеличении количества участников паттерны глазного и жестового поведения усложняются, в частности,

в трехстороннем полилоге эстафета реплик обозначается скорее движениями головы, чем направлением взгляда... в многостороннем диалоге использования взгляда недостаточно, чтобы информировать собеседников о своем желании говорить [Jokinen et al. 2010].

12.2.2. ПОВЕДЕНИЕ ГОВОРЯЩЕГО

1. Направление взгляда говорящего маркирует прежде всего очередность реплик в диалоге. Так, в работе [Duncan 1972] в качестве маркеров передачи реплики выделяются вербальные способы обозначения окончания реплики (интонационный контур фразы, специальные способы произнесения последних слогов и последних ударных слогов реплики, дискурсивные маркеры, уровни тона и громкости), а также несловесные способы (манера осуществления жестов² и направление взгляда).

Примечание. Роль взглядов в передаче реплики зависит от социального контекста, в частности, когда говорящие являются чужими и малознакомыми людьми, а также в тех случаях, когда тематика беседы приводит к слишком большой когнитивной нагрузке на собеседников, уровень взаимного обмена взглядами достаточно низок и в этом случае направления взгляда при передаче реплики играет повышенную роль [Beattie 1980].

2. Две наиболее частые модели движения взглядов на границе реплик: 1) взаимный разрыв (mutual-break): говорящий в конце реплики смотрит на слушающего, слушающий одно мгновение смотрит на говорящего, а затем отводит взгляд в сторону, 2) взаимное удержание (mutual-hold): то же самое, но слушающий не отводит взгляд в сторону, а продолжает смотреть на говорящего [Novick et al. 1996].

3. Кроме очередности реплик, направление взгляда определяется коммуникативной структурой фразы. **Тема** сопровождается чаще всего взглядом в сторону от слушающего, в то время как **рема** чаще сопровождается взглядом на слушающего. В случае если тема совпадает с началом реплики, говорящий никогда не смотрит на слушающего. В случае если рема совпадает с концом реплики, говорящий всегда смотрит на слушающего³ [Torres et al. 1997; Wiemann, Knapp 1975].

Подводя итоги:

...хорошо предсказывает направление взгляда сочетание двух параметров — 1) очередность реплик и 2) коммуникативная структура высказывания. ...исследование показало, что говорящий смотрит на слушающего в начале ремы, т. е. в тот момент,

² Чередование реплик в диалоге чаще всего имеет место, когда 1) жест заканчивается и 2) когда напряженная жестикулирующая рука расслабляется [Duncan 1973; Fornel 1992; Goodwin 1981; Heath 1986].

³ В длинных репликах говорящий не смотрит на слушающего в начале реплики и смотрит на него в конце. В коротких репликах говорящий смотрит на слушающего в течение всей реплики [Torres et al. 1997].

когда он готовится передать основную информацию. Взгляд говорящего в данном случае фокусируется на ключевом моменте высказывания. Понятно, что рема и конец реплики не вполне независимы: говорящий готов передать очередность слушающему в тот момент, когда главное уже сказано [Torres et al. 1997].

И в дополнение:

акцентированная или эмфатическая часть высказывания также может сопровождаться взглядом говорящего на слушающего [Cassell 1999].

12.3. Постановка задачи

Итак, мы видим, что направление взгляда в диалоге считается связанным с двумя явлениями: 1) границами реплики, 2) коммуникативной структурой фразы, прежде всего с ее темой и ремой, но также и с эмфазами разного происхождения.

Отметим, однако, что цитированные выше исследования проводились, во-первых, на материале только английского языка, который имеет фиксированный порядок слов (даже в устном варианте), а во-вторых, на данных специально поставленных экспериментов, когда коммуниканты общались в искусственных условиях. Следовательно, было бы интересно сравнить эти данные с данными, полученными на принципиально другом материале, а именно — на материале русского языка, имеющего свободный порядок слов, и на корпусных данных [Grishina 2013].

Для анализа были выбраны две кинокомедии, снятые в разные периоды разными режиссерами с участием разных актеров: «Бриллиантовая рука» Леонида Гайдая (1968) и «День выборов» Олега Фомина (2007). Из обоих фильмов были вычленены эпизоды, когда в кадре находились только два актера, поскольку увеличение количества коммуникантов кратно усложняет анализ материала (разница в анализе грамматики взгляда между диалогом и полилогом по сложности чем-то напоминает разницу между решением задачи двух тел и задачи трех тел в астрономии).

Для описания направления взгляда были использованы следующие понятия.

Зона коммуникации (или, что то же, **коммуникативное пространство**) — плоскость, задаваемая двумя парами векторов (первая пара — взгляд говорящего, вторая пара — взгляд слушающего⁴), в том случае, если эти векторы совпадают между собой с точностью до направления. Таким образом,

⁴ О том, что аналогом взгляда в языковой картине мира являются некие «лучи», или векторы, исходящие из глаз коммуникантов, см. [Урысон 2003].

зона коммуникации — это четырехугольник, задаваемый взглядами коммуникантов в случае, если они смотрят в глаза друг другу.

Нахождение **в зоне (внутри зоны) коммуникации** (ВнутриЗК, ☉) — ситуация, когда анализируемый участник диалога находится в зоне коммуникации.

Нахождение **вне зоны коммуникации** (ВнеЗК, ○) — ситуация, когда анализируемый участник диалога находится вне зоны коммуникации.

Вход в зону коммуникации (Вход, ♷) — ситуация, когда коммуникант из позиции ВнеЗК переходит в позицию ВнутриЗК.

Выход из зоны коммуникации (Выход, ♸) — ситуация, когда коммуникант из позиции ВнутриЗК переходит в позицию ВнеЗК.

Переход — общее наименование для Вход и Выход.

Здесь следует сделать несколько важных замечаний.

Во-первых, элементарной единицей, на которой мы производили разметку направления взгляда, является фонетическое слово. Поскольку, как уже было показано исследователями, взгляд реагирует на эмфазу самой разной природы, а также на границы реплики, т. е. на языковые факторы, то мы можем считать, что анализ грамматики взглядов, по крайней мере первоначальный, достаточно производить с привязкой к семантико-фонетической структуре речи, а не к ее объективным, внеязыковым характеристикам, например объективной длительности реплики, скорости ее произнесения и проч.

Во-вторых, в реальном общении, которое воспроизводится в кинематографе, встречаются случаи, которые формально должны трактоваться как позиции ВнеЗК, поскольку взгляд коммуниканта находится вне зоны коммуникации. Однако по сути в этом случае мы имеем дело с физическими ограничениями, которые не позволяют коммуникантам находиться в положении ВнутриЗК. Например, когда разговаривают два человека, лежащие в комнате на кроватях и глядящие в потолок, то без изменения расположения своих тел они не могут осуществить переход в позицию ВнутриЗК. Однако, если происходит перемещение взгляда говорящего/слушающего в такое положение, что зрачки коммуниканта А находятся в максимально близком положении к коммуниканту Б, можно считать, что коммуникант А осуществил вход в зону коммуникации в той степени, которую позволяют данные физические обстоятельства (некоммуникативное положение тела). В таких случаях мы считали, что Вход был осуществлен, хотя в соответствии с формальным определением Входа не было. К счастью, на нашем материале такие случаи оказались достаточно редкими, так что в любом случае на статистический анализ они не повлияли.

Отдельно следует подчеркнуть следующее. Позиция ВнеЗК чрезвычайно неоднородна. Прежде всего, существенно различаются между собой **фиксированный (референтный)** взгляд, т. е. взгляд, направленный на конкретный объект, и **нефиксированный (нереферентный)** взгляд, направленный

ный «в пространство», находящееся вне зоны коммуникации. Кроме того, различаются нереперентные взгляды разного направления: **вниз, вверх, вдаль, перед собой, в сторону**. «Различаются» здесь употреблено в том смысле, что все эти типы взглядов тяготеют к семантическим явлениям в речи, имеющим разную природу. Для первоначального анализа, однако, нам достаточно грубого разделения между взглядом, расположенным в зоне коммуникации, и взглядом, выходящим за пределы этой зоны.

12.4. Динамика взгляда на границе реплик

12.4.1. РАЗЛИЧИЕ В СТРАТЕГИИ: ПЕРВЫЙ И ВТОРОЙ ГОВОРЯЩИЙ

Всего в обоих фильмах нами было проанализировано 527 границ реплик с трансформацией говорящий → слушающий ($G \rightarrow C$), т. е. границ, на которых первый говорящий заканчивал свою реплику и превращался в слушающего, и 538 границ с трансформацией слушающий → говорящий ($C \rightarrow G$), на которых слушающий превращался в говорящего, т. е. начинал свою реплику⁵. При анализе движения взгляда многословные и однословные реплики мы рассматриваем вместе⁶.

Данные распределились следующим образом (см. табл. 12_1).

Пояснения к таблице:

ВнутриЗК → ВнутриЗК означает, что на последнем фонетическом слове предшествующей реплики и на первом фонетическом слове последующей реплики взгляд остается в зоне коммуникации.

⁵ Отметим, что данные, полученные при анализе фильма «Бриллиантовая рука» и фильма «День выборов», полностью согласуются между собой, что позволяет нам в дальнейшем рассматривать материал без различения фильмов.

⁶ Для первоначального анализа движения взгляда на границе реплик были отобраны реплики, состоящие более чем из одного фонетического слова, поскольку в однословных репликах начало реплики совпадает с ее концом и, следовательно, априори неясно, какое именно событие маркируется движением взгляда в однословных репликах — окончание реплики (трансформация говорящий → слушающий) или начало реплики (слушающий → говорящий). Затем мы провели анализ движения взгляда только на однословных репликах, и выяснилось, что закономерности в изменении направления взгляда на этом материале не отличаются от закономерностей, наблюдаемых на многословных репликах: направление взгляда меняется достаточно быстро, и на одном фонетическом слове стандартно может уместиться не менее двух позиций взгляда, а иногда и больше. Таким образом, наш материал опровергает утверждение о том, что в ходе произнесения коротких реплик говорящий все время смотрит на собеседника (см. сноску 3 на с. 487). За счет убыстрения движения глаз на коротких репликах схема изменения направления взгляда в них существенно не отличается от схем на длинных репликах.

Таблица 12_1

Тип трансформации Движение взгляда	Г→С	С→Г
ВнутриЗК → ВнутриЗК	204	<i>154</i>
ВнеЗК → ВнеЗК	107	122
Вход → ВнутриЗК	74	<i>35</i>
Выход → ВнеЗК	56	<i>25</i>
ВнеЗК → Вход	<i>21</i>	81
ВнутриЗК → Выход	<i>41</i>	92
Выход → Вход	<i>8</i>	23
Вход → Выход	16	6
$\chi^2=100,3$, $p=9,2-19$, параметры связаны, распределения достоверны		

ВнеЗК → ВнеЗК — взгляд остается вне зоны коммуникации и на последнем, и на первом слове.

Вход → ВнутриЗК означает, что на последнем фонетическом слове предшествующей реплики взгляд входит в зону коммуникации и остается там на первом слове последующей реплики.

Выход → ВнеЗК — взгляд покидает зону коммуникации на последнем слове и остается вне зоны коммуникации на первом слове последующей реплики.

ВнутриЗК → Выход означает, что взгляд, находясь внутри зоны коммуникации на последнем слове, покидает зону коммуникации на первом слове последующей реплики.

ВнеЗК → Вход — взгляд, находясь вне зоны коммуникации на последнем слове, входит в зону коммуникации на первом слове последующей реплики.

Выход → Вход означает, что на последнем слове взгляд покидает зону коммуникации, а на первом слове последующей реплики вновь входит в зону коммуникации.

Вход → Выход, напротив, означает обратное движение — вход в зону коммуникации на последнем слове и выход на первом слове последующей реплики.

Как видим из табл. 12_1, говорящий, заканчивая реплику, и слушающий, начиная реплику, ведут себя в отношении направления взгляда по-разному.

Табл. 12_1 также демонстрирует важное отличие между поведением первого и второго говорящего. Для **второго** говорящего в начале реплики характерна одна и та же стратегия: он нарушает status quo, сложившийся на последнем фонетическом слове предшествующей реплики: если в конце предшеств-

вующей реплики взгляд слушающего находился в зоне коммуникации (позиция ВнутриЗК), то, начиная свою реплику, бывший слушающий выводит взгляд из зоны коммуникации (переход типа Выход); напротив, если в конце предшествующей реплики взгляд слушающего находился вне зоны коммуникации (позиция ВнеЗК и переход типа Выход), то, начиная свою реплику, бывший слушающий входит в зону коммуникации (позиция ВнутриЗК).

Стратегия **первого** говорящего не демонстрирует такого единообразия: с одной стороны, в конце своей реплики первый говорящий также нарушает status quo (тип движения Вход → ВнутриЗК и Выход → ВнеЗК), однако не менее распространенным является и сохранение взгляда первого говорящего внутри зоны коммуникации в момент начала реплики второго говорящего (трансформация ВнутриЗК → ВнутриЗК). В связи с этим следует рассмотреть трансформацию Г→С несколько подробнее.

12.4.2. Провоцирующие и нейтральные реплики: глазные паттерны

Более пристальный анализ примеров показал, что реплики первого говорящего следует распределить на две группы: 1) **провоцирующие**, т. е. требующие немедленной реакции слушающего (сюда относятся обращения, этикетные формулы, требующие ответа, вопросы и императивы разной природы), и 2) **нейтральные** реплики (все остальные) — и проанализировать их по предложенной выше схеме.

Несколько примеров (в примерах здесь и дальше перед словом в верхнем регистре показано направление взгляда говорящего, а после слова в нижнем регистре — слушающего⁷).

Провоцирующие реплики:

12.4.1

⁷Это○ ○каюта○ ○шестнадцать○ или ○pardon○ ʎя○ ○ошибся○? || ○Шестна-
дцатая○. ○Вы○ ○тоже○ ○здесь○ ○едете○?

⁷ Как показывает практическая работа с материалом, для мелких движений головы и для мелких мимических движений (движение взгляда, моргание, облизывание, морщение) замедление прогона клипа не является средством, облегчающим восприятие жеста. В некоторых случаях, например при мелких кивках или качаниях головой, прогон в нормальном скоростном режиме даже оказывается предпочтительней, о чем мы уже писали в сноске 8 на с. 431. Что касается определения направления взгляда, а также выравнивания речи и морганий (Глава 13), то здесь помочь восприятию может только пок кадровый просмотр. В связи с этим в иллюстрирующих клипах в главах 12–13 мы не приводим материал в режиме простого замедления — пок кадровый просмотр читатель сам может организовать в своем видеоплеере на своем компьютере.

○Почему○ ○я○ ○должна○ ○ехать○ на метро○? ○Объясни○ мне○. ||
○Взяла○ бы такси○.

Нейтральные реплики (см. также пример 12.4_5):

12.4_2

○Значит○ ○смотри○ ... ○Бурдун○ ○Иван○ ○Андреевич○ / ○генерал○-
○лейтенант○ ○командующий○ около... || ○Слава○ / ○это○ ○я○ всё
○знаю○ / то что ты○ отметил○.

Результаты распределения по этим двум группам выглядят следующим образом (табл. 12_2):

Таблица 12_2

Трансформация Говорящий → Слушающий		
Тип реплики	Провоцирующие реплики	Нейтральные реплики
Движение взгляда		
ВнутриЗК → ВнутриЗК	127	22
ВнеЗК → ВнеЗК	35	72
Вход → ВнутриЗК	40	34
Выход → ВнеЗК	17	39
ВнеЗК → Вход	7	14
ВнутриЗК → Выход	23	18
Выход → Вход	5	3
Вход → Выход	7	7
$\chi^2=37,6$, $p=3,6$ —об, параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, поведение взгляда первого говорящего в этих двух типах реплик различно. В **провоцирующих** репликах говорящий, ожидающий немедленной реакции слушающего, полностью контролирует процесс передачи реплики: взгляд говорящего находится внутри зоны коммуникации на последнем фонетическом слове его реплики и на первом фонетическом слове реплики отвечающего, второго говорящего. Напротив, в случае **нейтральных** реплик, когда говорящий не ждет немедленной реакции от собеседника, на последнем фонетическом слове его реплики взгляд говорящего либо уже находится вне зоны коммуникации (ВнеЗК → ВнеЗК), либо выходит из нее (Выход → ВнеЗК).

При этом данные в следующей таблице, табл. 12_3, демонстрируют, что в обратной трансформации, Слушающий → Говорящий, противопоставление провоцирующих и нейтральных реплик-стимулов незначимо и никак не влияет на глазное поведение второго говорящего.

Таблица 12_3

Трансформация Слушающий → Говорящий		
Тип реплики Движение взгляда	Провоцирующие реплики	Нейтральные реплики
ВнутриЗК → ВнутриЗК	52	53
ВнеЗК → ВнеЗК	29	29
Вход → ВнутриЗК	9	9
Выход → ВнеЗК	12	5
ВнеЗК → Вход	26	18
ВнутриЗК → Выход	31	33
Выход → Вход	9	5
Вход → Выход	1	1
$\chi^2=4,8$, $p=.68$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Таким образом, подытоживая данные, приведенные в табл. 12_1–12_3, можно утверждать следующее:

- «пики» в табл. 12_1 в трансформации Говорящий → Слушающий, имеющие, как мы уже писали, разнородный характер, объясняются влиянием на глазное поведение первого говорящего типов реплики-стимула;
- если реплика представляет собой **провоцирующее** высказывание (или воспринимается самим говорящим как провоцирующая), то первый говорящий находится в зоне коммуникации как на последнем фонетическом слове своей реплики, так и на первом фонетическом слове второго говорящего, т. е. первый говорящий в провоцирующих репликах полностью контролирует процесс передачи реплики с помощью взгляда;
- если реплика-стимул представляет собой **нейтральное** высказывание, то первый говорящий не контролирует процесс передачи реплики с помощью взгляда, в результате чего на границе нейтральной реплики его взгляд чаще всего находится вне зоны коммуникации (положение ВнеЗК → ВнеЗК или переход Выход → ВнеЗК);
- эти два паттерна глазного поведения говорящего на границе провоцирующих и нейтральных реплик мы называем **схемой контроля**;
- тип реплики-стимула никак не влияет на глазное поведение второго говорящего — вне зависимости от того, является или нет реплика-стимул провоцирующей, второй говорящий ведет себя одинаково: для того чтобы обозначить свое намерение говорить, он меняет status quo — если на последнем фонетическом слове реплики-стимула его взгляд

находился в зоне коммуникации, то на первом фонетическом слове его собственной реплики-реакции он выводит взгляд из зоны коммуникации; и наоборот, если на последнем фонетическом слове реплики-стимула взгляд второго говорящего находился вне зоны коммуникации, то на первом фонетическом слове реплики-реакции его взгляд входит в зону коммуникации; этот паттерн глазного поведения второго говорящего мы называем **схемой контраста**.

Схема контраста хорошо просматривается в табл. 12_4, где глазное поведение первого говорящего меняется в зависимости от типа реплики-стимула, а глазное поведение второго говорящего остается практически одним и тем же.

Таблица 12_4

Нейтральная реплика-стимул		
Тип трансформации Движение взгляда	Г → С	С → Г
ВнутриЗК → ВнутриЗК	77	87
ВнеЗК → ВнеЗК	72	63
Вход → ВнутриЗК	34	20
Выход → ВнеЗК	39	9
ВнеЗК → Вход	14	37
ВнутриЗК → Выход	18	48
Выход → Вход	3	12
Вход → Выход	7	2
$\chi^2=55,45$, $p=1,2-09$, параметры связаны, распределения достоверны		
Провоцирующая реплика-стимул		
Тип трансформации Движение взгляда	Г → С	С → Г
ВнутриЗК → ВнутриЗК	127	67
ВнеЗК → ВнеЗК	35	59
Вход → ВнутриЗК	40	15
Выход → ВнеЗК	17	16
ВнеЗК → Вход	7	44
ВнутриЗК → Выход	23	44
Выход → Вход	5	11
Вход → Выход	7	4
$\chi^2=72,6$, $p=4,5-13$, параметры связаны, распределения достоверны		

Сказанное можно проиллюстрировать рисунками (см. рис. 12_1—12_2).



Рис. 12_1. Схема контроля⁸

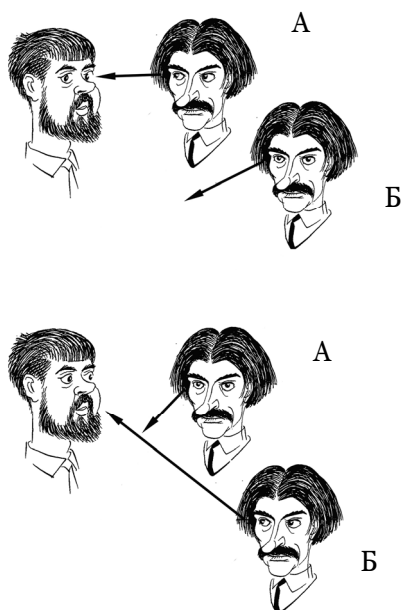


Рис. 12_2. Схема контраста: А — позиция взгляда на последнем слове реплики-стимула, Б — на первом слове реплики-реакции⁹

⁸ Использованы фрагменты рисунков Херлуфа Бидструпа. Отметим, что слушающий в обоих случаях (и в случае провоцирующей, и в случае нейтральной реплики) может как смотреть, так и не смотреть на говорящего. Мы не стали утяжелять рисунок всеми вариантами, поскольку в схеме контроля важнее именно поведение говорящего.

⁹ Первый говорящий может как смотреть, так и не смотреть на второго говорящего в начале второй реплики. Мы не ставили утяжелять деталями рисунок, потому что в схеме контраста важно только поведение второго говорящего.

Контрастное начало реплики состоит в следующем: если на последнем фонетическом слове предшествующей реплики взгляд будущего говорящего находится ВнутриЗК, то в зоне говорения говорящий выходит из зоны коммуникации:

12.4_3

⊙Вам_○ в ⊙среду_○ на ⊙ликёроводочном_○ ⊙выступать_↓. ↑Вы_○ ⊙хотели_○ ↓по-
смотреть_○. |⇐| ↑Ладно / ⊙давай.

Аналогичным образом, если на последнем фонетическом слове реплики-стимула будущий говорящий входит в зону коммуникации, то на первом фонетическом слове реплики-реакции он из нее выходит:

12.4_4

Да ↓↑вот / ⊙запонка ↓закатилась. ⊙Вот_↑. ⊙Отшпилилась_↓. |⇐| ↑Ой_↑!
⊙Как_○ ⊙вы_○ ⊙меня_○ ↓↑напугали_○.

И наоборот, если на последнем фонетическом слове реплики-стимула будущий говорящий находился ВнеЗК, то на первом фонетическом слове реплики-реакции он входит в зону коммуникации:

12.4_5

↓Я_○ ведь ⊙вообще_○ не ↑пью_○. ↓Друг_○ ⊙пригласил_○. |⇐| ↓Да_○ / ⊙кстати_○.
⊙Как_○ ⊙он_○ ⊙себя_○ ⊙чувствует_○ ⊙после_○ ⊙вчерашнего_○?

Если же в конце реплики-стимула будущий говорящий выходил из зоны коммуникации, то в начале своей реплики он возвращается в зону коммуникации:

12.4_6

⊙Вы_○ не ⊙торопитесь_↓? |⇐| Да ↓нет_○ / не ⊙тороплюсь_○.

В заключение раздела отметим, что, по нашим данным, глазное поведение первого говорящего при трансформации Г→С никак не связано с глазным поведением второго говорящего при трансформации С→Г (таблицу не приводим, она слишком объемная), т. е. в стандартном случае схема контроля и схема контраста использующая собеседниками независимо друг от друга.

12.5. Да-реплики и Нет-реплики

На фоне этих общих закономерностей было бы интересно проследить поведение взгляда при произнесении *нет/да*-реплик в пропозициональном употреблении, т. е. реплик, являющихся в широком смысле отрицательной или положительной реакцией на предшествующий стимул. Если в направлении

взгляда в начале этих реплик обнаружатся значимые отличия от общих закономерностей, изложенных выше, то можно будет с высокой вероятностью утверждать, что данные отклонения связаны с семантикой негации или ассерции, поскольку *да* и *нет* в негациях и ассерциях занимают инициальную позицию.

Предметом анализа послужили 142 реплики-ассерции в пропозициональном значении (т. е. начинающиеся с *да*, которое подтверждает информацию, содержащуюся в предшествующем стимуле; иногда в сочетании с различного рода модификаторами, например *ну да*, или в составе повторов) и 158 реплик-негаций (начинающихся с *нет*, отрицающего — в широком смысле — предшествующий стимул, также с модификаторами и в составе повторов).

Анализ материала показывает, что *да/нет*-реплики с точки зрения грамматики взгляда ведут себя различно. В качестве среднего, т. е. в качестве основания для сравнения, мы берем здесь глазное поведение слушающего на провоцирующих репликах, поскольку *да*-реплики в пропозициональном значении и *нет*-реплики, очевидно, являются реакциями именно на провоцирующие, а не на нейтральные высказывания, вернее, на высказывания, которые говорящий воспринимает как провоцирующие.

Таблица 12_5

Тип ответной реплики Движение взгляда	Ответы на провоцирующие реплики в целом	Да-реплики	Нет-реплики
ВнутриЗК → ВнутриЗК	154	54	<u>32</u>
ВнеЗК → ВнеЗК	122	<u>21</u>	40
Вход → ВнутриЗК	35	7	<u>1</u>
Выход → ВнеЗК	25	8	<u>1</u>
ВнеЗК → Вход	81	23	40
ВнутриЗК → Выход	92	28	41
Выход → Вход	23	0	2
Вход → Выход	6	1	1
$\chi^2=48,4$, $p=1,1-05$, параметры связаны, распределения достоверны			

Анализ табл. 12_5 позволяет нам сделать следующие заключения.

Достаточно очевидно, что *да*- и *нет*-реплики в пропозициональном значении в отношении глазного поведения существенно отличаются друг от друга, следовательно, глазное поведение связано не только с обозначением границ реплик и их очередности, но и с некоторыми семантическими явлениями, в частности с подтверждением и отрицанием в широком смысле.

Для подтверждений характерно нахождение в зоне коммуникации и нехарактерно нахождение вне зоны коммуникации в момент окончания стимула и начала реакции.

Что же касается негаций, то для них, напротив, не характерно стационарное положение взгляда внутри зоны коммуникации.

Схема контраста (переходы ВнеЗК → Вход и ВнутриЗК → Выход) в да-реакциях не отличается от средних, т. е. не является отличительным признаком подтверждений. Напротив, для пропозициональных негаций контрастные паттерны характерны в большей степени, чем для всех реплик в целом и чем для ассерций.

Итак, **отличительной чертой подтверждений** с точки зрения направления взгляда является преимущественное стационарное положение взгляда внутри зоны коммуникации на границе стимула-реакции: второй говорящий, собираясь согласиться со стимулом, уже к его финалу находится внутри зоны коммуникации и не меняет этого положения, начиная отвечать (см. рис. 12_3). Напротив, стационарное положение вне зоны коммуникации для положительного ответа на стимул не характерно.

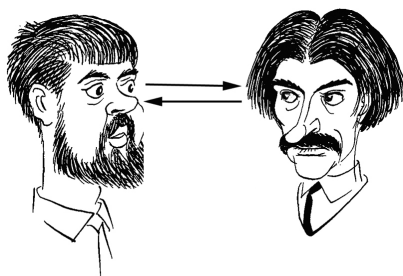


Рис. 12_3. Положительная реакция на стимул

Отличительной чертой негаций является контрастное поведение, т. е. автор негации, реагируя на провоцирующее высказывание, свободно выбирает положение взгляда в финале стимула — может находиться как внутри, так и вне зоны коммуникации. Однако, свободно выбрав это исходное положение, в начале своей ответной реплики автор негации уже не столь свободен, поскольку сигналом начала его реплики обычно является Переход, осуществленный по схеме контраста: если в финале стимула автор *нет*-реплики находился вне зоны коммуникации, то в начале своего ответа он в нее войдет, если же, напротив, в финале стимула автор *нет*-реплики был внутри зоны коммуникации, то в начале своей реплики он покинет зону коммуникации.

Тот факт, что для пропозициональных негаций контрастный паттерн характерен в еще большей степени, чем для всех реплик в целом, позволяет нам

предполагать, что даже в тех случаях, когда реплика не содержит лексического выражения негации (слова *нет*), но осуществляется по стандартным для негаций лекалам глазного поведения, она включает в себя семантический или прагматический компонент отрицания¹⁰.

12.6. Взгляд и эмфаза

12.6.1. ЭМФАЗА И ФОН

Выше мы рассмотрели поведение взгляда говорящего и слушающего в момент передачи реплики от одного к другому, т. е. направление взгляда на границе реплик в момент смены коммуникативных ролей между собеседниками.

Напомним, однако, что традиционным для исследований по этой тематике является также рассмотрение еще двух факторов, влияющих на направление взгляда: 1) позиция внутри реплики (ее начало или конец), а также 2) отношение взгляда к коммуникативной структуре фразы, а именно, к теме и реме.

Мы сочли более важным рассмотреть не коммуникативную структуру фразы в чистом виде, а структуру фразы с точки зрения противопоставления эмфатически выделенных элементов и конструкций нейтральным, фоновым. Это связано с тем, что, по нашим данным, противопоставление данного и нового не отражается в русской жестикуляции, за исключением того фрагмента жестикуляционной грамматики, который связан с 1) анафорическим употреблением указания большим пальцем, 2) активирующим указанием с помощью подбородка, в то время как **эмфатическое** выделение того или иного фрагмента устного высказывания распространено в русской жестикуляции достаточно широко и разнообразно (см. об этом подробнее в Главе 14).

Примечание. Далее мы будем анализировать лишь глазное поведение говорящего. Что касается глазного поведения слушающего, то здесь уместно будет заметить, что наш материал не подтвердил утверждения о том, что слушающий 95 % времени смотрит на говорящего (см. выше, п. 1.2.1). Вероятно, эти

¹⁰ К сожалению, полученных нами данных пока недостаточно для однозначных выводов, но уже на имеющемся материале можно осторожно предположить, что характерные для негации глазные паттерны могут использоваться и в начале *да*-реплик. В этом случае *да*-реплика подразумевает наличие у говорящего того или иного элемента несогласия, невзирая на формально выраженное с помощью *да* согласие. В частности, характерные для негаций глазные паттерны (относительно низкая доля модели ВнутриЗК → ВнутриЗК и повышенная доля модели ВнеЗК → ВнеЗК; контрастное поведение на границе реплики) заметно чаще встречаются у ассерций, в которых *да* осложнено теми или иными модификаторами, прежде всего, это касается конструкций *Да, но...* и *Ну да*.

данные отвечают реальности в случае, если речь идет об эксперименте, проведенном в студийных условиях, когда собеседники 1) не занимаются ничем, кроме беседы друг с другом, 2) не имеют в окружающей обстановке никакого достойного внимания объекта, кроме собеседника. В случае, если хотя бы одно из этих условий не соблюдается, ни о каких 95% речь идти не может. Обследование более 5000 позиций, связанных с глазным поведением слушающего на репликах говорящего, показало, что при имитации общения в реальных обстоятельствах, которой является кинематограф, слушающий в равной мере смотрит как на говорящего, так и не на него (41% и 43% соответственно; оставшиеся 17% приходятся на Переходы разного типа).

12.6.2. ЭМФАЗА НА ГРАНИЦАХ РЕПЛИК

Анализ материала показал, что наличие или отсутствие эмфазы на границах реплик никак не влияет на глазное поведение говорящего, см. табл. 12_6—12_7.

Таблица 12_6

Наличие эмфазы Положение взгляда	Эмфаза в начале реплики	Отсутствие эмфазы в начале реплики
ВнеЗК	71	60
ВнутриЗК	90	78
Вход	43	41
Вход-Выход	15	3
Выход	28	25
Выход-Вход	16	9
$\chi^2=7,4$, $p=.19$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Таблица 12_7

Наличие эмфазы Положение взгляда	Эмфаза в конце реплики	Отсутствие эмфазы в конце реплики
ВнеЗК	76	24
ВнутриЗК	87	24
Вход	29	5
Вход-Выход	7	0
Выход	31	7
Выход-Вход	6	1
$\chi^2=3,6$, $p=.6$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

12.6.3. ЭМФАЗА ВО ФРАЗЕ

На этом фоне интересно было бы проанализировать, связано ли глазное поведение говорящего с эмфатической структурой не реплики, а фразы. **Фразой** мы будем считать составную часть реплики, завершённую в смысловом и синтаксическом отношении и отделённую от других частей реплики паузами. Как отдельные фразы мы рассматриваем также части сложноподчинённого и сложносочинённого предложения. В подсчёты не включались фразы, состоящие из одного фонетического слова, а также метатекстовые вставки, самые частотные из которых — инициальные обращения, междометия и контакто-устанавливающие словоформы типа *слушай, послушай, видишь ли* и под., которые практически всегда эмфатически выделены. Мы рассматриваем только фразы, по крайней мере одна из границ которых не совпадает с границей реплики, чтобы развести эти явления (фраза и реплика) и проанализировать их связь с направлением взгляда по отдельности¹¹.

Выделим три типа позиций для эмфазы/фона во фразе:

- 1) начало фразы (ее первое фонетическое слово),
- 2) конец фразы (ее последнее фонетическое слово),
- 3) независимая эмфаза (выделенное эмфазой фонетическое слово, расположенное не в конце и не в начале фразы),
- 4) независимый фон (не выделенное эмфазой фонетическое слово, не расположенное на границах фразы).

Как и в случае с репликами, рассмотрим эти позиции попарно.

Таблица 12_8

Наличие эмфазы Положение взгляда	Эмфаза в начале фразы	Отсутствие эмфазы в начале фразы
ВнеЗК	19	73
ВнутриЗК	18	79
Вход	5	23
Вход-Выход	2	3
Выход	8	21
Выход-Вход	3	2
$\chi^2=6,8$, $p=.24$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

¹¹ В подсчёты включены данные только по одному фильму, «День выборов», поскольку и этого материала оказалось достаточно для статистически достоверных выводов.

Таблица 12_9

Наличие эмфазы Положение взгляда	Эмфаза в конце фразы	Отсутствие эмфазы в конце фразы
ВнеЗК	48	18
ВнутриЗК	66	24
Вход	18	4
Вход-Выход	3	0
Выход	15	2
Выход-Вход	5	1
$\chi^2=3,7$, $p \leq .6$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Как видим, соотношение эмфазы и границы фразы полностью идентично соотношению эмфазы и границы реплики — наличие или отсутствие эмфазы на границах фразы, по нашим данным, никак не связано с каким-то определенным глазным паттерном.

А что происходит внутри фразы?

Таблица 12_10

Наличие эмфазы Положение взгляда	Независимая эмфаза	Независимый фон
ВнеЗК	<u>25</u>	138
ВнутриЗК	<u>25</u>	140
Вход	10	<u>19</u>
Вход-Выход	3	1
Выход	7	11
Выход-Вход	1	2
$\chi^2=21$, $p=.0008$, параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, в распределениях наблюдается отчетливая асимметрия. Сгруппируем данные табл. 12_10 следующим образом: **стационарное** положение взгляда — взгляд остается внутри или вне зоны коммуникации; Переход — взгляд меняет свое положение (переходы Вход, Выход, Вход-Выход, Выход-Вход).

В результате мы получим табл. 12_11.

Таблица 12_11

Наличие эмфазы Положение взгляда	Независимая эмфаза	Независимый фон
Стационарное	<u>50</u>	278
Переход	21	<u>33</u>
$\chi^2=17,1$, $p=.3,5-05$, параметры связаны, распределения достоверны		

Можно видеть, что для независимой эмфазы, т. е. для эмфатически подчеркнутого фонетического слова внутри фразы, не находящегося на ее (фразы) границах, характерно любое изменение положения взгляда:

- если до эмфазы взгляд находился вне зоны коммуникации, то на эмфазе он либо входит в зону коммуникации, либо входит в зону коммуникации и сразу выходит из нее, возвращаясь в положение вне зоны коммуникации;
- если до эмфазы взгляд находился внутри зоны коммуникации, то на эмфазе он либо выходит из зоны коммуникации, либо выходит из зоны коммуникации и сразу возвращается в нее.

Для независимого фона, т. е. для фонетических слов, не расположенных на границе фразы и не подпадающих под эмфатическое выделение любой природы, такое мгновенное изменение положения взгляда не характерно: взгляд стационарно находится либо вне, либо внутри зоны коммуникации.

Несколько примеров (напомним, эмфатически выделенное слово оформлено капителью):

12.6_1

начало фразы{○Тогда} независимый фон{○составь ○списки} конец фразы{○НАШИХ}.

12.6_2

начало фразы{а ↗КАК} независимый фон{мы ○будем ○задачу} независимая эмфаза{с ↗МУЗЫКАНТАМИ} конец фразы{○решать?}

12.6_3

начало фразы{они} независимый фон{в ○театре} независимая эмфаза{↗ВООБЩЕ} независимый фон{○ничего} конец фразы{не ○получают}.

12.7. Заключение

Подведем краткие итоги.

Глазное поведение собеседников на границах реплик определяется фактором передачи реплики от первого говорящего второму, а также реакцией отвечающего на провоцирующую реплику-стимул первого говорящего (согласие или несогласие).

В случае если говорящий задает слушающему вопрос, обращается к нему или побуждает его к чему-либо, говорящий в конце своей реплики и в начале ответа слушающего чаще находится внутри зоны коммуникации, т. е. смотрит на собеседника и тем самым контролирует процесс передачи реплики (**схема контроля**). Собеседник же, который отвечает на вопрос или реагирует на побуждение, свободен в выборе направления взгляда, т. е. может как смотреть, так и не смотреть на спрашивающего/побуждающего.

В случае если говорящий осуществляет нейтральный речевой акт, не требующий от слушающего немедленной реакции, взгляд говорящего на границе реплик тяготеет к стационарному положению вне зоны коммуникации.

Для начала реплики характерна **схема контраста** в глазном поведении второго говорящего: если на последнем фонетическом слове предшествующей реплики слушающий находился в зоне коммуникации, то, начиная свою реплику, он с высокой долей вероятности покинет зону коммуникации. Если же на последнем фонетическом слове предшествующей реплики говорящий находился вне зоны коммуникации, то на первом фонетическом слове своей реплики он, вероятнее всего, войдет в нее. Тем самым говорящий в начале реплики, нарушая статус-кво в положении своего взгляда, дает знать первому говорящему, что намерен говорить.

В *да*-репликах говорящий, собираясь согласиться с предшествующей провоцирующей репликой, входит в коммуникативное пространство на последнем фонетическом слове и продолжает находиться в нем, начиная ответную реплику (т. е. в случае потенциального согласия второго говорящего с предшествующей репликой перестает работать схема контраста)

В *нет*-репликах еще более ярко, чем в среднем по всей выборке, проявляется схема контраста: собираясь возразить, говорящий в начале возражения меняет положение глаз: если он находился в зоне коммуникации, то он выходит из нее, если он находился вне зоны коммуникации, то входит в нее.

Тем самым можно утверждать, что именно возражение в той или иной форме является стандартным отношением между двумя последовательными репликами. Согласие же должно расцениваться как маркированное событие, имеющее свои закономерности глазного поведения, отличные от стандартных.

Что касается влияния на глазное поведение наличия эмфазы в реплике или фразе, то нам не удалось найти каких бы то закономерностей — наличие/отсутствие эмфазы в начале и в конце реплики/фразы, по нашим данным, никак не влияет на глазное поведение говорящего. Единственная закономерность, которую удалось обнаружить, связана с наличием или отсутствием эмфазы внутри фразы (а не на ее границах): на эмфатически выделенном фонетическом слове говорящий меняет положение взгляда, а для нейтрального фона внутри фразы характерно стационарное положение взгляда говорящего.

В заключение отметим, что на данном этапе исследования материала остается открытым вопрос о том, как влияет на поведение взгляда в кинематографе тот факт, что при съемках фильма актеры, ведущие диалог, знают заранее содержание следующей реплики собеседника. Здесь, в принципе, есть две возможности. Во-первых, исследование некинематографического материала может показать, что все закономерности (все отклонения от средних распределе-

ний), найденные на материале киноречи, на материале реального жизненного общения будут нивелированы. Возможна, однако, и противоположная ситуация: замеченные закономерности могут проявиться ярче и контрастней, чем в речи кино. Возможен, впрочем, и гибридный вариант: в то время как ряд закономерностей уйдет в небытие, другие проявятся гораздо более рельефно. Данная глава, в любом случае, задает некоторые контрольные позиции в структуре реплики и фразы, в которых мы можем получить существенную для развития грамматики взгляда информацию.

13. Закрытые глаза: пунктуация и акцентуация

Условные обозначения:

↘ — вход в зону коммуникации
↗ — выход из зоны коммуникации
↔ — перемещение взгляда
● — закрытые глаза
|| — пауза
Вход — вход в зону коммуникации

Выход — выход из зоны коммуникации
ЗГ — закрывание глаз
Переключение — общее название для Переходов и Перемещений
Перемещение — перевод взгляда внутри одной зоны
Переход — общее название для Вход и Выход

13.1. Введение

Данная глава посвящена анализу ситуаций, в которых говорящий в ходе диалога закрывает глаза, смыслов, которые передаются закрытыми глазами, и функций, которые закрытые глаза выполняют в ходе осуществления устного высказывания. Материал включает в себя как довольно очевидные и хорошо описанные в литературе жесты (см., например, о закрытых глазах как о сигнале концентрации внимания или печали в [Крейдлиן 2004: 377]), так и явления, которые, насколько нам известно, пока не были предметом систематического описания¹.

¹ Сразу следует подчеркнуть, что глава посвящена явлениям, базирующимся на, так сказать, спокойном, не акцентированном закрывании глаз, т. е. на закрывании глаз, которое не сопровождается зажмуриванием, плотным сжатием век. Некоторые из описанных ниже жестов могут сопровождаться зажмуриванием (например, закрывание глаз в значении 'да'), но это совсем не обязательно. Кроме того, за пределами изложения остается анализ многократного закрытия глаз, в частности, многократное моргание в значении отрицания/несогласия и в значении недоумения.

Существуют, однако, жесты, которые осуществляются только и исключительно в режиме зажмуривания, например *подмигивать* в значении «предложения адресату участвовать сейчас вместе с жестикулирующим в некотором совместном деле, скрытом от посторонних людей» [Крейдлиן 2004: 377], или в значении 'подбодрить'. Такие жесты, а также жесты, основанные на закрывании одного глаза, в нашей книге не анализируются.

Очевидно, даже самому неискушенному наблюдателю, что человек закрывает глаза по-разному — быстро или медленно, однократно или многократно, фиксирует стадию закрытых глаз или опускает и сразу поднимает веки. Описание всего этого семейства жестов можно вести, отталкиваясь именно от манеры их осуществления. Однако нам показалось более рациональным начать рассмотрение со смыслового и функционального анализа самого факта закрывания глаз, поскольку именно этот исходный пункт позволяет связать жестовый ряд с речевым. Мы предполагаем, что правильно вычлененные группы однотипных по смыслу и функциям случаев закрывания глаз позволят в дальнейшем, уже с использованием специальных программ и технических средств, определить, какие способы осуществления этого движения век характерны для разных смысловых и функциональных групп, какие различия являются значимыми и в каких случаях.

13.2. Закрывание глаз (ЗГ) как полнозначный жест

13.2.1. ЗГ как физиологическая реакция

Очевидно, что единственным значимым движением, посредством которого осуществляется ЗГ, является движение верхних век вниз — вплоть до смыкания с нижними веками. Однако, как покажет дальнейшее изложение, это элементарное движение влечет за собой далеко не элементарную по сложности систему следствий, которая и формирует сеть значений ЗГ.

Очевидно, что в неречевой ситуации и в нелингвистическом значении опускание век предохраняет глазное яблоко от повреждения. Если к лицу человека приближается некоторый объект, то человек закрывает глаза (если объект большой и/или движется с большой скоростью, человек не просто закрывает глаза, а зажмуривается). Таким же образом действует яркий свет, иные физические воздействия. Движение век происходит неконтролируемо — глаз реагирует на опасность раньше, чем человек успевает ее осознать.

13.2_1. Разговор у паровоза

- Курение запретить, ● всякое вольнодумственное высказывание пресекать.
- [морщится, жмурится: в лицо говорящему попадает струя пара]
- Ох, Господи ● 7.

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

13.2_2. Происходит освящение паровоза

- [● А!] [двигает головой назад, вздрагивает: в лицо попадает вода с кропила] ● [Спасибо] [крестится, рука придвигается слишком близко к лицу], Господи, благослови...

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

Второй тип физиологической реакции, связанной с защитой глазного яблока, — это многократные движения век вниз-вверх в случае, если на глазное яблоко попадает какой-то посторонний предмет (грязь, вода и под.). В таких случаях человек с помощью движения век очищает глазное яблоко от посторонних объектов, чтобы глаз мог снова функционировать в полном объеме.

13.2.2. ЗГ в значении ‘НЕ ВИДЕТЬ’

Рассмотренные в предыдущем разделе физиологические реакции не могут расцениваться как двусторонние единицы, поскольку не имеют и не могут иметь смысловой компоненты. Следовательно, эти реакции не являются знаками и, соответственно, жестами.

Однако глаза, помимо того что они являются физическими объектами (органами человеческого тела, которые могут быть подвержены физическому ущербу), являются также каналами, через которые визуальная информация извне поступает в человеческий мозг. Следовательно, опускание век, помимо чисто физической защиты поверхности глазного яблока, может выступать в качестве шлюза, перекрывающего этот канал. В этом случае с помощью опускания век образуются жесты с общим значением ‘не видеть’, т. е. ‘не воспринимать информацию извне’.

Каковы основные причины для пресечения поступления информации извне? Во-первых, это может происходить потому, что поступающая информация воспринимающему субъекту неприятна. По аналогии с тем, как движущийся в сторону глаза физический объект может нанести ущерб глазному яблоку, поступающая зрительная информация может нанести информационный ущерб воспринимающему ее мозгу. Для предотвращения такого информационного ущерба говорящий перекрывает канал информации с помощью опускания век, осуществляя физиологический жест с общим значением ‘неприятно’.

13.2_3. В больнице

●[Ой...]↗ [видит чужую рану: отворачивается, морщится, поворачивается обратно] ●[Ммм...]↗ [видит чужую рану: отворачивается]

А. Рогожкин. Операция «С Новым Годом!», 1996

Во-вторых, поступающая информация может быть избыточной. Это имеет место в тех случаях, когда во внутреннем мире говорящего происходят те или иные информационные процессы (мыслительные, эмоциональные и под.), к которым полностью приковано внимание испытывающего их субъекта. Поступающая извне информация в этом случае может рассеивать внимание говорящего. Чтобы избежать этого, говорящий закрывает глаза, осуществляя

тем самым жест внутреннего состояния с общим значением ‘сосредоточенность’² (ср. упомянутый выше жест *закрывать глаза* как знак концентрации внимания).

13.2_4. Говорящий испытывает радость, сосредоточивается на этом чувстве

— И не уедешь? — Нет. — •[Ах...] [*обнимает собеседника*]

Л. Кулиджанов, Н. Фигуровский. Когда деревья были большими, 1961

13.2_5. Говорящий волнуется, сосредоточивается на преодолении волнения

По вагонам! •[Ой...] [*крестится*]

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

13.2_6. Говорящий испытывает боль и сосредоточен на ее преодолении

— Руссо? — •[Да.] [*держится за больное место, морщится, кивает*] — «Михаил Светлов»? — •[Да-да.] [*держится за больное место, морщится, кивает*]

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

В-третьих, причиной для перекрытия каналов информации, прежде всего зрительной, может быть невозможность переработать поступающую информацию, поскольку эта переработка требует от говорящего того или иного усилия. В ряде случаев, обычно после какого-либо эмоционального переживания, приближающегося по интенсивности к стрессу, говорящий чувствует себя обессиленным настолько, что не может испытывать даже такого небольшого напряжения, как восприятие зрительной информации. Таким образом, чтобы разгрузить нервную систему, он прекращает доступ в мозг любой информации, совершая жест внутреннего состояния *закрывать глаза* с общим значением ‘облегчение’ или ‘расслабленность’.

13.2_7. Говорящий испытал сильный испуг и испытывает облегчение от того, что испуг необоснован

— У папы там совсем не то, что он всем говорит. — **А что?** [*широко раскрывает глаза, задерживает дыхание*] — Ведь у него там не закрытый, а открытый перелом. — •[Фу...] [*расслабляется, выдыхает*]

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

13.2.3. ЗГ в значении ‘исчезновение’

В книге [Крейдлин 2004: 325—327] подробно проанализирован жест *закрывать лицо руками*, который весьма близок по составу значений жесту *закрывать глаза*, в частности, первые два значения жеста *закрывать лицо руками*,

² Ср. характерные для русского итогового *Да...* (*да* размышления) жесты *закрывать глаза, посмотреть вдаль, отвернуться от собеседника, расфокусировать взгляд* (= *взгляд в пространство*), рассмотренные нами в работе [Гришина 2011в].

описанные Г. Е. Крейдлиным, весьма близки жесту *закрывать глаза* в значениях 'неприятно' и 'сосредоточенность'. Что касается третьего значения жеста *закрывать лицо руками*, то автор предлагает считать, что говорящий осуществляет этот жест в тех случаях, когда не хочет, «чтобы адресат видел проявление испытываемой им эмоции на его лице», а употребление этого жеста типично, «когда жестикулирующий плачет, когда испытывает горе, смущение или стыд».

Отметим, однако, что плач и горе, с одной стороны, и смущение и стыд — с другой, не являются состояниями одного порядка. Что касается плача или иных проявлений горя, то русская культура общения (как и многие другие) требует, чтобы испытывающий такие интимные эмоции субъект не посвящал в них окружающих. И в этом случае, действительно, мы можем говорить, что жест *закрывать лицо руками* призван скрыть от окружающих лицо испытывающего сильные отрицательные эмоции субъекта³. Что касается стыда и смущения, то их проявления не расцениваются как интимные, соответственно, в данном случае этикет не требует от говорящего скрывать его лицо в момент выражения этих эмоций. Обратим еще внимание на то, что в случае, если субъект стыдится или смущается, он может совершать жест *закрывать глаза*, не закрывая при этом лицо руками, т. е. два этих жеста в случае стыда и смущения независимы друг от друга.

Мы считаем, следовательно, что жест *закрывать глаза* в случае стыда или смущения имеет несколько иную природу, чем этот же жест в ситуации плача или иных проявлений горя. Известно, что маленькие дети и домашние животные, желая, чтобы их не видели, прячут голову так, чтобы не видеть тех, от кого они прячутся. Логика здесь простая — если я не вижу кого-то, то и этот «кто-то» не видит меня. Представляется, что взрослые говорящие прячут лицо или закрывают глаза в постыдных для них ситуациях из этих же соображений, т. е. они не берегут окружающих от проявления своих эмоций, а имитируют этими жестами свое исчезновение из нестерпимой для них ситуации.

13.2_8. Размышления про себя

Что же делать? А дети? •[**Что с ними будет?**] Ах! Какой позор! [*закрывает лицо руками*]

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

³ Отметим, кстати, что в такой ситуации жест *закрывать лицо руками* не может быть заменен жестом *закрывать глаза*. При этом жестикулирующий субъект, закрывая лицо руками, обязательно закрывает глаза, но это связано с расположением ладоней недалеко от глазного яблока, что ведет к автоматическому закрытию глаз в результате физиологической реакции (ср. пример 13.2_2, в котором говорящий закрывает глаза, поскольку в момент осуществления крестного знамения его рука занимает позицию, слишком близкую к глазам).

Таким образом, опускание век может перекрывать поток информации в обе стороны. С одной стороны, говорящий перестает воспринимать информацию извне (сема 'не видеть', которая порождает жесты со значением 'неприятно', 'сосредоточенность', 'облегчение/расслабленность'). С другой стороны, говорящий имитирует таким образом свое исчезновение из поля зрения собеседника, т. е., закрывая глаза, он покидает коммуникативное пространство и разрывает установленный до этого контакт с остальными участниками коммуникации. Тем самым, не исчезая физически, он исчезает как участник ситуации общения.

Сема 'исчезновение' используется не только в жестах со значением 'смущение' или 'стыд': на ней построен жест *закрывать глаза* в значении 'недоумение/удивление':

13.2_9. Говорящий уверен, что разговаривает со своим другом

•Адам! Ты меня уважаешь? [*поворачивается к собеседнику, видит, что это не Адам, а посторонняя женщина*] •[зажмуривается⁴, снова открывает глаза и смотрит на собеседника]

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

Жест *закрывать глаза* в этом значении имеет следующую внутреннюю форму: говорящий видит нечто, что не соответствует его представлениям о норме (некоторый неожиданный или необычный объект), предполагает, что что-то произошло с его глазами (они видят нечто невозможное), закрыв глаза, выходит из коммуникативного пространства и, открыв глаза, снова входит в зону коммуникации, рассчитывая, что **обновленный** таким выходом и входом взгляд увидит данный необычный объект в более стандартном ракурсе.

13.2.4. Лигатуры и включенные жесты

Во всех рассмотренных выше случаях ЗГ выступало как самостоятельный жест. Это означает следующее.

Во-первых, ЗГ как самостоятельный, отдельный жест, может выступать как в сочетании с речью, так и в отрыве от нее, т. е. речь не обязательна для осуществления ЗГ как жеста, его может осуществить и молчащий участник коммуникации, причем всеми остальными участниками коммуникации ЗГ в этом случае будет воспринято именно как жест, т. е. как двусторонний знак с фиксированной семантикой.

⁴ В данном примере жест *закрывать глаза* осуществляется в варианте *зажмуриться*, что чрезвычайно характерно для значения 'недоумение/удивление'. Однако жест в этом значении может осуществляться и без зажмуривания.

Во-вторых, ЗГ в перечисленных выше ситуациях могло выступать в качестве жеста в отрыве от других жестов, т. е. выступало как отдельный самостоятельный знак, для осуществления которого сопутствующая жестикуляция не нужна.

В-третьих, в описанных выше случаях жест ЗГ длился достаточно долго, чтобы быть замеченным и «прочитанным» окружающими именно как жест, т. е. как двусторонний знак со своей семантикой. Последнее значит, что в случае самостоятельного употребления ЗГ как двустороннего знака в составе высказывания его длительность захватывает как минимум одно фонетическое слово (или один параллельный закрыванию глаз жест)⁵.

Однако анализ материала показал, что такое функционирование ЗГ — далеко не единственное. И если ЗГ как жест хорошо известно как психологам, так и лингвистам, описано во многих научных трудах и пособиях, то фиксации иных форм осуществления и существования этого знака нам неизвестны, во всяком случае в работах по лингвистике.

Есть два использования ЗГ в качестве жеста, которые являются весьма существенными для последующего изложения, но несколько отличаются от описанных выше ЗГ как самостоятельных жестов. А именно, это ЗГ, при осуществлении которых нарушается второе из названных выше свойств самостоятельных жестов: ЗГ в этом случае чаще всего употребляется не самостоятельно, а сопровождает другой, основной жест, иными словами, выступает как некоторый аналог вертикальной лигатуры (см. § 1.3.2).

Как показал анализ материала, ЗГ достаточно часто используется в составе двух вертикальных лигатур: со значением 'нет' (и производных) и со значением 'да' (и производных). Отрицательное качание головой и кивок согласия чрезвычайно часто сопровождаются закрытием глаз. Однако, в отличие от стандартных вертикальных лигатур, в которых каждый из входящих в лигатуру жестов и жестикуляционных компонентов может выступать в том же значении самостоятельно, а не только в составе лигатуры, ЗГ в составе лигатур отрицания и ассерции имеет подчиненный характер и не употребляется как самостоятельное средство передачи согласия или несогласия. Проиллюстрируем это следующими данными. Нами было обследовано 160 примеров использования *нет* и 136 примеров использования *да* в пропозициональном значении, т. е. в значении отрицания/согласия с предшествующей предикацией. Результаты отражены в таблицах 13_1—13_2.

⁵ С технической точки зрения последнее условие означает, что для восприятия и истолкования ЗГ в качестве самостоятельного жеста собеседникам не нужна дополнительная аппаратура: ЗГ в этой ситуации осуществляется достаточно долго, чтобы быть воспринятым «невооруженным глазом».

Таблица 13_1

<i>Нет</i>	Есть отрицательный жест	Нет отрицательного жеста
закрытие глаз	47	9
нет закрытия глаз	14	101
$\chi^2=84,5$, $p=3,8-20$, параметры связаны, распределения достоверны		

Таблица 13_2

<i>Да</i>	Есть кивок	Нет кивка
закрытие глаз	12	4
нет закрытия глаз	31	64
$\chi^2=10,4$, $p=.001$, параметры связаны, распределения достоверны		

Таким образом, при произнесении *нет* в пропозициональном значении мы сталкиваемся с тесной связью наличия отрицательного жеста и наличия ЗГ, и наоборот, отсутствие отрицательного жеста тесно связано с отсутствием ЗГ. Аналогичным образом, кивок подтверждения тесно связан с ЗГ, а отсутствие кивка — с отсутствием ЗГ.

Если же мы зададимся вопросом, может ли ЗГ в значении отрицания или подтверждения использоваться в режиме пантомимы, то мы обнаружим, что это невозможно. В случае если молчащий участник акта коммуникации соглашается или не соглашается с чем-то, например с высказыванием говорящего, он выражает это соответствующими жестами (отрицания или согласия). Эти жесты, естественно, могут сопровождаться закрытием глаз, но само по себе закрытие глаз, без сопровождающих жестов, не является достаточным для передачи идеи отрицания или подтверждения.

Таким образом, можно утверждать, что ЗГ в значении отрицания/подтверждения входит в состав вертикальных лигатур, однако при этом не является самостоятельным жестом, поскольку не предназначено для использования 1) в режиме пантомимы и 2) без сопровождающих отрицание/подтверждение жестов. Такие жесты мы предлагаем называть **включенными**: имеется в виду, что они передают то или иное значение только в сочетании с другими жестами или со словами/словосочетаниями определенной семантики и, будучи оторванными от такого рода единиц, десемантизуются⁶.

⁶ Как следствие, мы не можем рассматривать «быстрое закрывание и открывание глаз, то есть мимическую кинему со значением “да”» [Крейдлин 2004: 401] как жест, сопоставимый по своей значимости с кивком согласия. Второй — совершенно самостоятельный жест, не требующий ни речевого, ни дополнительного жестового сопровождения, а первое — включенный жест, сопровождающий речь или жестикуляцию. Самостоя-

Возникает закономерный вопрос, почему появляется необходимость в использовании включенных жестов, в частности ЗГ в значении отрицания/согласия, если для этого существуют специальные самостоятельные, не зависящие от контекста жесты (*качать/качнуть головой, кивать/кивнуть*)? Ответ, по-видимому, кроется в том, что подтверждение и отрицание — фундаментальные диалогические реакции, чрезвычайно важные для протекания коммуникативного акта, а следовательно, в ходе коммуникации возникает необходимость иметь для них своего рода «запасные» формы осуществления. Например, в случаях, когда говорящему по тем или иным причинам неудобно осуществлять отрицательный жест (в частности, при разговоре по телефону, когда трубка у уха мешает говорящему качать головой), или в тех ситуациях, когда собеседники не видят жестов друг друга и, соответственно, осуществлять эти жесты бессмысленно, ЗГ замещает жест отрицания, являясь, так сказать, его манифестацией, представителем:

13.2_11. Разговоры по телефону

- Нет** / это не я делал вам операцию. Я вам анекдоты рассказывал.
- Нет** / ●Веры здесь ●нет / здесь ●только я.
- Нет** / я не ●больной / я врач!

А. Рогожкин. Операция «С Новым Годом!», 1996

13.2_12. Собеседники лежат на кроватях, глядя в потолок (некоммуникативное положение тел)

— Ты вот... «Манон Леско» читал? — ●**Нет** / а ты?

С. Туманов и др. Алешкина любовь, 1960

ЗГ в значение ассерции достаточно часто используется в сочетании с жестами головы, которые имеют свое собственное, неассертивное значение. Например, в ситуации, когда *да*-говорящий подтверждает свое недавнее высказывание, к которому с недоверием отнесся слушающий, он делает движение подбородком вбок или синонимичный этому жесту наклон головы к плечу, выражая этими жестами значение ‘вызов, возражение’ и одновременно с по-

тельное употребление этого жеста возможно только в вырожденных ситуациях, например, когда говорящий по тем или иным причинам не может говорить и двигаться. Но и в этой ситуации собеседникам приходится предварительно условливаться о значении этого знака:

13.2_10

Кузьмич: Лёва, может, ему налить? [кивает на Мавецкого] Соловейчик: Щас. [наклоняется к Мавецкому, у которого вывихнута челюсть] Мужик, если хочешь, моргни. [Мавецкий закрывает глаза]

А. Рогожкин. Операция «С Новым Годом!», 1996

мощью *да* подтверждает свое предыдущее высказывание. Естественно, в данной ситуации говорящему затруднительно одновременно осуществлять кивок ассерции, соответствующий *да*, и боковое движение головы, соответствующее вызову. Соответственно, в этих случаях ЗГ замещает кивок согласия, и таким образом говорящий может одновременно вызывающе качнуть головой и подтвердить свое предыдущее высказывание:

13.2_13

— Ладно. Вот пошли сейчас в сельсовет и распишемся. — Ночью-то? —
 ●**Да** [*поводит подбородком вбок*] / ночью.

Л. Кулиджанов, Н. Фигуровский. Когда деревья были большими, 1961

13.2_14

— А ты хореографичен. — Что? — Ну способный к танцам. — Считаешь? —
 ●**Да** [*поводит подбородком вбок*]

И. Фрзз, М. Львовский. Я вас любил, 1967

Еще одной достаточно стандартной лигатурой с участием ассертивного ЗГ является лигатура понимания. Одним из самых частотных жестов, сопровождающих акт понимания какого-то высказывания, является жест *отодвинуть голову назад* (см. об этом [Гришина 2010]). Но сопоставимую частоту в этой ситуации имеет и кивок согласия: говорящий, поняв какое-то высказывание, имеет сильную тенденцию согласиться с ним, подтвердив свое согласие кивком. ЗГ в качестве включенного жеста согласия позволяет комбинировать эти два жеста в одном мимическом акте: говорящий, поняв какое-то высказывание, откидывает голову назад и одновременно соглашается с понятым, закрыв глаза.

13.2_15

— Это не я. Пушкин. — ●**Aaa**● / Пушкин! ● [*поднимает брови, отодвигает голову назад*]

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

13.2_16

— Вам нужно обязательно встретиться с вашим приятелем. — Каким приятелем? — Ну с тем / с которым вы были на рыбалке / в ресторане... — ●**Aaa** / Геннадий Петрович. [*отодвигает голову назад*]

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

Возникает вполне закономерный вопрос: почему такие противоположные реакции, как отрицание и подтверждение, выражаются одним и тем же включенным жестом, ЗГ? Мы уже видели выше, при разборе самостоятельных жестов ЗГ, что внутренняя форма этих жестов чрезвычайно разнообразна, хотя формально жест имеет чрезвычайно простую структуру — это просто опуска-

ние верхних век вплоть до смыкания с нижними веками. Однако в сценарии осуществления этого жеста для разных целей оказываются актуализованными разные компоненты, что и дает разные значения жеста.

Мы считаем, что включенный жест ЗГ в значении согласия — это метонимический дублер кивка, т. е. из всего сценария жеста в данном случае актуализируется сам факт опускания век, который дублирует опускание головы при кивке согласия.

Интерпретировать включенный жест ЗГ в значении отрицания можно, еще раз обратившись к описанному выше значению ЗГ ‘исчезновение’: говорящий, сохраняя свое физическое местоположение, покидает его как участник акта коммуникации. Таким образом, отрицая (в широком смысле) что-либо, сказанное собеседником, говорящий в качестве знака своего несогласия временно разрывает имеющийся коммуникативный контакт, закрыв глаза.

Примечание. Обратим внимание на то, что отрицательное качание головой из стороны в сторону также есть символ разрыва коммуникативного контакта с собеседником. Как было показано в Главе 12, для негаций с начальным *нет* чрезвычайно характерен т. н. контрастный паттерн, а именно: в случае если перед начальной негацией говорящий находился в глазном контакте со слушающим, то на слове *нет* он выходит из коммуникативного пространства, отводя взгляд в сторону; и наоборот, если перед начальной негацией говорящий не смотрел на слушающего, то на слове *нет* он входит в коммуникативное пространство и смотрит на собеседника. Таким образом, отрицательное качание головой из стороны в сторону — это воспроизведение в самостоятельном жесте факта разрыва и установления глазного контакта со слушающим, которое характерно для негаций. Следовательно, можно считать, что включенный жест ЗГ дублирует своими средствами (закрыванием глаз) компонент ‘разрыв контакта’, характерный для стандартного жеста отрицания.

13.3. ЗГ как служебный жест

13.3.1. ПОСТАНОВКА ПРОБЛЕМЫ

Включенные жесты, в частности ЗГ как включенный жест, демонстрируют нам возможность трансформации **полнозначного** жеста, т. е. жеста, имеющего самостоятельное значение и могущего употребляться в режиме пантомимы и вне сочетаний с другими жестами, в **служебный** жест, сфера самостоятельного употребления которого чрезвычайно сужена. ЗГ как включенный жест занимает в этом отношении промежуточное положение между пол-

нозначными и чисто служебными жестами, поскольку в ряде чрезвычайно редких и маркированных ситуаций все же может употребляться самостоятельно.

Данный раздел будет посвящен описанию ЗГ в качестве чисто служебного жеста, а именно — описанию **морганий**, которые сопровождают речь.

Априори представляется, что моргания хаотичны, имеют чисто физиологическую природу и, соответственно, вряд ли могут быть осмыслены лингвистически. Анализ материала показывает, однако, что это не так.

Для исследования этого вопроса нам пришлось обратиться к некинематографическому материалу. Это связано с тем, что в речи кино используется, очевидно, подготовленная речь, т. е., говоря попросту, в кино говорящий знает заранее содержание и форму (в большей или меньшей степени) того, что он собирается сказать. Схема же морганий, как неконтролируемого лингвистического процесса, сопровождающего речь, в существенной степени определяется тем, что говорящий планирует структуру своего высказывания в ходе его осуществления. И по этой причине некинематографическая речь является в данном случае более показательной, чем речь кино, в частности, потому, что в большинстве случаев в неподготовленной речи плотность морганий существенно выше, чем в речи подготовленной.

В качестве материала для анализа нами были использованы следующие видеофрагменты:

Таблица 13_3

Жанр	Информант	Количество слов	Количество морганий	Количество ЗГ-жестов	Плотность морганий
Телеинтервью-монолог	Г	182	89	3 ⁷	0,5
	Л	271	12	1	0,04
Телеинтервью-диалог	П	349	47	1	0,13
	З	453	116	17	0,26
Выступление на конференции (монолог)	К	118	71	—	0,6
	Р	198	99	—	0,5
Неформальный диалог	Я	278	133	11	0,5

Как видим, плотность морганий довольно сильно варьирует, что, по-видимому, зависит как от индивидуальных особенностей говорящего, так и от особенностей того или иного речевого жанра.

⁷ В дальнейшем изложении контексты, в которых ЗГ выступало в качестве полнозначного жеста, были выведены из рассмотрения.

Анализ материала показал, что моргания могут совпадать как с межсловными границами, так и со словами, т. е. пик моргания, а именно, момент соприкосновения век, может приходиться либо на период звучания слова, либо на границу между словами. Именно этот факт, в сочетании с индивидуальной плотностью морганий, создает впечатление хаотичности глазного поведения говорящего⁸.

Рассмотрим обе эти ситуации — моргание между фонетическими словами и на фонетическом слове — по отдельности.

13.3.2. МОРГАНИЯ И ПАУЗЫ

Проанализируем, как соотносятся межсловные моргания с паузами, т. е. с полным прерыванием звучания. Данные приведены в табл. 13_4. Из них видно, что для одного информанта из шести (З) верно утверждение, что если в тексте встретилось межсловное моргание, то оно с повышенной вероятностью будет сопровождаться паузой, для четырех информантов (Г, К, Р, П) межсловные моргания не связаны с паузами, т. е. с практически равной вероятностью могут сопровождаться и не сопровождаться паузой, а для одного информанта (Я) верна обратная первой зависимость: если в тексте встретилось межсловное моргание, то оно, скорее всего, не сопровождается паузой.

Таблица 13_4⁹

Информант	Межсловные моргания	
	Совпадают с паузой	Не совпадают с паузой
Г	29	20
К	18	7
Р	30	23
П	11	15
З	48	23
Я	25	52
$\chi^2=25$, $p=1,4-04$, параметры связаны, распределения достоверны		

⁸ В работе [Condon, Ogston 1967: 229] (на материале английского языка) утверждается, что моргания имеют место в начале слова, в середине слова на границе слогов и в конце слова. С нашей точки зрения, именно такое распределение морганий и означает их хаотичность. Как мы покажем ниже, наш материал не подтверждает этого распределения.

⁹ Ввиду своеобразия глазного поведения информанта Л, данные по нему в таблицу не включены и будут рассмотрены ниже.

Как видим, результаты получены достаточно пестрые и не позволяющие предположить, что между паузой и морганием есть четкая зависимость, обязательная для всех говорящих и любого жанра.

При этом, однако, табл. 13_5 показывает, что длинные (более 1 сек.) паузы у четырех информантов практически в обязательном порядке сопровождаются морганиями, а средняя длина паузы, которая сопровождается морганием, больше, чем средняя длина паузы без моргания, что позволяет нам считать, что связь между морганиями и паузами все-таки существует:

Таблица 13_5

Информант	Средняя длина паузы (сек.)	Средняя длина паузы с морганием (сек.)	Длинные паузы (≥ 1 сек.)	Длинные паузы, совпадающие с морганием
Г	0,51	0,62	7	6 (86%)
Р	0,63	0,76	6	6 (100%)
К	0,63	0,74	6	5 (83%)
Я	0,74	0,79	10	7 (70%)

Рассмотрим подробнее контексты, в которых межсловное моргание есть, а паузы для него нет, т. е. те контексты, которые послужили основой для второй колонки таблицы 13_4. Введем понятие **синтаксической паузы** — паузы, которая не имеет материального воплощения, т. е. звуковой поток в данной точке не прерывается, но прерывание осуществляется на уровне синтаксической структуры произносимой реплики.

Можно выделить несколько типов синтаксических пауз:

начало реплики

13.3_1

● ну я в конце слов когда оглушение || я || я переносу перестаю артикулировать смычные

конец реплики

13.3_2

я про штрудель не забуду я еще думаю штрудель или оладушки●

начало нового предложения

(самостоятельного, главного, придаточного)

13.3_3

думаю что все-таки не такого масштаба ● Во-первых там э || и позже началось ...измерения что ● он || наоборот || усилился ● потому что этим летом ● когда у нас была жуткая жара

обстоятельственный оборот, уточняющий оборот (начало и/или конец), вставные конструкции, включая вводные слова

13.3_4

и он тогда предложил совершенно радикальную вещь ●● отменить вступительные экзамены в вуз как таковые

он же не украсть хочет || я имею в виду выпускник школы ● не убить

я отношусь к числу очень немногих людей которые по-видимому● прочли основополагающую работу

точка изменение речевой стратегии или автокоррекции

13.3_5

там к западу от || ● полуорост ● полуострова флорида

И я бы ●на || Хотя мы привыкли называть его ЕГЭ

все виды цитирования

13.3_6

вопрос || э как вы произносите ● || **сейчас** ● в стяженном варианте

Будем считать, что межсловное моргание сопровождается паузой в двух случаях — если ему соответствует реальная фонетическая пауза (в т. ч. заполненная) и/или если ему соответствует любой тип синтаксической паузы.

В этом случае данные трансформируются следующим образом.

Таблица 13_6

Информант	Межсловные моргания	
	Совпадают с паузой	Не совпадают с паузой
Г	36 (73%)	13 (27%)
К	23 (92%)	2 (8%)
Р	46 (87%)	7 (13%)
П	22 (85%)	4 (15%)
З	57 (80%)	14 (20%)
Я	68 (88%)	9 (12%)

Как видим, данные гораздо более единодушные: у всех информантов отмечено тяготение моргания к паузе.

Примечание. Наихудшие результаты показал информант Г, но следует отметить, что у него, по-видимому, есть индивидуальная черта, касающаяся

межсловного моргания, а именно — он отмечает морганием начало той зоны высказывания, в которой находится словоформа, отмеченная эмфазой. Так, межсловным морганием, не мотивированным синтаксически, маркированы фрагменты (эмфаза отмечена капителью):

13.3_7

прямые • ИЗМЕРЕНИЯ; некие • ПОДОЗРЕНИЯ; пока • НЕТ; вблизи • от КУБЫ; часть || ВОД || • ЭТИХ • ТЕПЛЫХ •; в • Мексиканском • ЗАЛИВЕ; примерно • два КИЛОМЕТРА

Есть ощущение, что это явление, хотя и в меньшей степени, характерно и для других информантов, однако данных совершенно недостаточно, чтобы делать какие-то определенные утверждения. Отметим, что с поправкой на эту индивидуальную особенность информанта Г, его показатели существенно улучшаются — 90% межсловных морганий у него совпадают с теми или иными паузами.

Возникает вопрос, как соотносятся с синтаксическими паузами, с одной стороны, стандартные (фонетические) паузы, а с другой — межсловные моргания.

Таблица 13_7

Информант	Фонетическая пауза		Межсловное моргание	
	совпадает с синтаксической	не совпадает с синтаксической	совпадает с синтаксической паузой	не совпадает с синтаксической паузой
Г	33 (72%)	13 (28%)	32 (89%)	4 (11%)
К	20 (61%)	13 (39%)	16 (89%)	2 (11%)
П	35 (78%)	10 (22%)	20 (83%)	4 (17%)
З	55 (56%)	44 (44%)	43 (75%)	14 (25%)
Р	33 (77%)	10 (23%)	37 (84%)	7 (16%)
Я	30 (77%)	9 (23%)	60 (87%)	9 (13%)
Среднее:	<u>34 (70%)</u>	16,5 (30%)	35 (84,5%)	7 (15,5%)

Как видим, и фонетическая, и глазная пауза тяготеют к синтаксическим паузам, однако у глазной паузы это тяготение выражено в заметно большей степени. В частности, у информанта З (напомним, это неподготовленный, живой теледиалог с собеседником), фонетическая пауза совпадает с синтаксической лишь в половине случаев (56%) и у этого же информанта, в этом же тексте, глазная пауза отмечает синтаксическую уже в 75% случаев. Из этого, по-видимому, следует вывод, что глазная пауза является более специализирован-

ным средством разметки синтаксической структуры устного текста, чем фонетическая пауза, у которой, очевидно, есть еще какие-то задачи (в частности, с помощью фонетической паузы несколько чаще отмечается факт поиска говорящим нужного слова, что может не совпадать с синтаксическим переломом высказывания). Наши данные косвенно подтверждаются и психолингвистическими исследованиями, которые проводились на материале английского языка, см. [Loehr 2007, со ссылкой на работы Р. Бердвистелла и А. Шефлена]: моргания в основном исполняются на месте интонационных стыков.

Итак, анализ материала показал, что межсловное моргание выступает в устном тексте как пунктуационный знак:

- заглавная буква (начало реплики),
- точка и знаки, приравненные к точке (границы фраз, конец реплики),
- запятая (границы фраз, парентеза),
- двоеточие (уточняющий оборот),
- кавычки (цитация).

В случае изменения стратегии или автокоррекции межсловное моргание выступает как аналог зачеркивания в письменном тексте. Отметим также, что в существенном большинстве случаев межсловное моргание и фонетическая пауза выступают в одной и той же семиотической функции, например, при имитации парных пунктуационных знаков (кавычки, скобки) открываться соответствующий оборот может с помощью одного вида паузы, а закрываться — с помощью другого, ср. пример 13.3_4, вторая цитата, в котором открывающая скобка выражена фонетической паузой, а закрывающая — глазной:

13.3_4

он же не украсть хочет || (я имею в виду выпускник школы) • не убить,

и пример 13.3_6

13.3_6

||э как вы произносите • || «сейчас» • в стяженном варианте,

где открывающая кавычка отражается сочетанием глазной и фонетической пауз, а закрывающая — только глазной паузой.

Ориентация глазной паузы на синтаксическое членение фразы предоставляет исследователю дополнительные возможности для анализа членения устной речи на синтагмы. Возьмем, к примеру, следующую цитату (информант Я):

13.3_8

тойсть тенденция конечно • к смягчению все равно || но штрудель еще • не прошел эту дорогу.

Частица *еще* в этом тексте может примыкать как к слову *штрудель*, т. е. занимать ваккернагелевскую позицию во фразе, так и к предикату *не прошел*: скобки в тексте могут быть расставлены двояко: [*но штрудель еще*] [*не прошел эту дорогу*] или [*но штрудель*] [*еще не прошел эту дорогу*]. Наличие межсловного моргания после слова *еще* и тесная связь межсловного моргания с синтаксическими паузами позволяют нам с высокой степенью уверенности выбрать первый вариант членения. Надо ли говорить, что это может оказаться чрезвычайно полезным для интонационного и смыслового анализа устной речи. Аналогичный пример:

13.3_9

• спроси меня • как фамилия алеши || который у нас • занимается в корпусе.

Здесь наличие глазной паузы после *нас* с высокой степенью вероятности «приклеивает» словосочетание *у нас* к слову *который*.

Чрезвычайно полезными глазные паузы могут оказаться для обнаружения скрытого цитирования, которое достаточно редко отмечается фонетическими паузами. Так, в примере 13.3_10 в ответе словосочетание *уровень образования* выделено с обеих сторон межсловными морганиями, которым не соответствуют фонетические паузы. Объяснить их появление можно, если признать, что отвечающий в данный момент цитирует формулировку, принадлежащую спрашивающему, а не сам порождает это словосочетание (т. е. межсловные моргания используются здесь в качестве кавычек). Никаких других свидетельств «чуждости» этого словосочетания для отвечающего, ни фонетических, ни интонационных, в тексте нет:

13.3_10

— Чем это вызвано скажите пожалуйста? Неужели настолько ниже фоновый **уровень образования** || • у нас || или у или у наших соседей... И это тоже не имеет отношения к фоновому уровню образования?

— Косвенное. Ну тойсть конечно если бы сильно выше был • **уровень образования** • наверное можно было бы ожидать, что какое-то количество, какой-то процент населения сопротивлялся бы этому лучше.

С аналогичной скрытой цитацией связано ничем иным как будто бы не мотивированное межсловное моргание перед словами, которые говорящим, по-видимому, ощущаются как не полностью свои или как не вполне им освоенные:

13.3_11

|| у нас произошло || • очень крупное • **институциональное** изменение

И наконец, как обозначение скрытой цитации межсловные моргания используются, когда человек начинает говорить на неродном языке, что хорошо видно на проанализированном материале из МУРКО:

13.3_12

●●●●● und wie soll das finanziert ●werden ● || в нашем государстве || на такие забавы денег нет●

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

13.3_13

... || люди пострадавшие || должна же быть радость || в жизни || но || dura ● ● lex || ● sed ● lex.

●bonsoir ●je ●suis ●Micha ●Katchalov ●[mais] vous parlez ●bien français monsieur ●

А. Рогожкин. Операция «С Новым Годом!», 1996

В заключение отметим, что, как показало диссертационное исследование [Прозорова 2009], моргания широко используются как показатели границ элементарных дискурсивных единиц в русском жестовом языке (РЖЯ), т. е. в языке глухонемых. Помимо лексических функций (например, сопровождения жестов со значением ‘смотреть’), моргания в РЖЯ маркируют моменты хезитаций и речевых сбоев (см. выше — ситуация автокоррекции и смены стратегии) и границы просодических единиц. Кроме того, моргания отмечают моменты «смены перспективы» (см. ниже, § 13.5, о связи морганий и смены фокуса внимания). Таким образом, мы видим, что функции морганий при сопровождении звучащей и жестовой речи функционально чрезвычайно близки.

13.4. Моргание как знак ударения

Подробный анализ материала показал, что в случае, если моргание совершается во время звучания слова, пик моргания привязан к ударному слогу. Эта закономерность подтверждается исследованием [Loehr 2007], которое было проведено на материале американского английского. «Привязан» в данном контексте означает, что пик моргания имеет место либо в самом начале ударного слога, либо на ударной гласной, либо сразу после завершения ударного слога¹⁰. Отметим, что наше исследование не подтвердило утверждение Д. Лоера о том, что закрытие глаз осуществляется в основном до ритмического пика,

¹⁰ Поскольку ударный слог длится обычно дольше, чем сопровождающее его моргания, то такое «плавающее» положение моргания относительно ударного гласного вполне естественно. Напомним, что интонационные пики, приходящиеся на ударную гласную, располагаются аналогичным образом, иногда начинаясь и заканчиваясь даже на финале предшествующего или на начале последующего согласного.

приходящегося на ударную гласную, а на ритмический пик приходится фаза открытия, а не закрытия глаз. Выбор между этими тремя возможностями (перед, на и после ударной гласной) в значительной степени зависит от индивидуальных особенностей говорящих, а также, по-видимому, от жанровых и ситуационных особенностей речи.

Несколько примеров:

13.4_1

(1) гольфстр•им щас течет как и прежде; (2) гольф•стрим формируется || в основном в ра в кар•ибском море; (3) при этом несколько ослаб такой общий || кр•уговорот воды в зали•ве; (4) давал || в•оду || во•дные массы в гольф•стрим; (5) л•ет десять наз•ад || на сл•ушаньях ммм в г•осдуме; (6) потому что было || друг•ое вс•епобеждающее учение; (7) о•дновременно с ее автором.

Особенно отчетливо привязка к ударению видна в том, что в сложных словах (или в словах, которые говорящий воспринимает как сложные) глазное ударение в основном отмечает первое, побочное ударение (пример 13.4_1: (4) гольф•стрим, (3) кр•уговорот, (5) г•осдуме, (6) вс•епобеждающее, (7) о•дновременно), однако может отмечать и оба ударения (пример (2) гольф•стрим), и только главное (пример (1) гольфстр•им).

Интересно проследить, с какой плотностью ставятся глазные ударения на разные части речи. Распределим словоформы на три группы: полнозначные слова (глаголы, существительные, прилагательные, наречия), местоимения, служебные слова (частицы, предлоги, союзы)¹¹. Данные по исследованному материалу таковы:

Таблица 13_8

Наличие глазного ударения Тип словоформы	Есть	Нет
Полнозначные слова	175	540
Местоимения	25	183
Служебные слова	19	381
$\chi^2=75,9$, $p=3,3-17$, параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, наибольшая плотность глазных ударений — на полнозначных словах, наименьшая — на служебных, а местоимения занимают промежуточное положение между полнозначными и служебными словами. Таким обра-

¹¹ Числительные-существительные в таблицу не включаем — по ним слишком мало данных. Числительные-прилагательные включены в прилагательные, в прилагательные же включены причастия (деепричастия в нашем материале не встретились), так что данные по глаголам включают только личные формы и инфинитивы.

зом, распределения глазных ударений по частям речи в целом совпадают с распределением обыкновенных ударений: те части речи, которые чаще становятся клитиками или являются клитиками всегда, сопровождаются глазными ударениями существенно реже ожидаемого среднего уровня.

Примечание. Пока остается без ответа вопрос, существуют ли какие-либо закономерности в том, на каких полнозначных словоформах говорящий ставит глазные ударения, а на каких нет, т. е. как выстраивается глазной акцентологический контур той или иной фразы.

В заключение отметим, что на нескольких словоформах моргания не могут быть истолкованы как ударения, поскольку привязаны к слогу, который не является ударным: *пр●облемы* (Л), *зап●оляется*, *п●устота* (З), *ср●авнению*, *общест●ве*, *тестово●стью*, *упра●зднили* (К), *су●ффиксальное* (Я). Однако таких сдвигов глазного ударения относительно фонетического ударения, как видно, очень мало: 8 словоформ с неправильной глазной акцентуацией на 227 акцентуированных словоформ (3,5%).

По схеме, предложенной выше (табл. 13_8), проанализируем распределение глазных ударений на полнозначных частях речи. Существенным здесь оказывается противопоставление имен (существительные, прилагательные, наречия) и глаголов.

Таблица 13_9

Наличие глазного ударения Тип словоформы	Есть	Нет
Имена	142	462
Глаголы	35	178
$\chi^2=4,6$, $p=0,03$, параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, в среднем наблюдается следующая закономерность: имена тяготеют к глазной ударности, для глаголов характерна глазная безударность, как и для служебных частей речи¹².

13.5. Моргание и фокус внимания

Выше, в Главе 12, мы уже обращались к понятиям **зона коммуникации** (или коммуникативное пространство) — четырехугольник, в вершинах которо-

¹² По-видимому, это связано со значительным числом контекстов, в которых глаголы являются связочными или полусвязочными. Впрочем, для этого, вероятнее всего, могут быть найдены и другие объяснения, например перенос ударения с глагола в рематической позиции на его именные аканты.

го находятся глаза собеседников; зона **вне коммуникации** — все остальное пространство; далее будут использованы также термины Вход — перемещение взгляда извне в зону коммуникации, Выход — перемещение взгляда вовне, из зоны коммуникации, Переход — обобщенное название для Входа и Выхода. В данной главе, поскольку мы имеем дело не только с диалогом, но и с монологом перед более или менее широкой аудиторией, необходимо добавить понятие Перемещение — перевод взгляда внутри одной зоны: с одного собеседника на другого внутри зоны коммуникации или с одной точки на другую вне зоны коммуникации; общее название для Переходов и Перемещений — Переключения.

Анализ материала показал, что чуть более чем в половине случаев (140, или 55%) Переключения сопровождаются морганием. Назовем **фокусом внимания** предмет или адресата, на которых направлен взгляд говорящего. Тогда полученные нами данные позволяют утверждать, что еще одной, дополнительной функцией морганий является **фиксация изменения фокуса внимания**.

Именно этой функцией объясняется следующий замеченный нами факт. Проанализируем плотность глазных ударений на полнозначных словах у разных информантов (табл. 13_10).

Таблица 13_10

Наличие глазного удараения Информант	Есть	Нет
Г	31	<u>65</u>
К	29	<u>32</u>
П	<u>14</u>	164
З	<u>25</u>	223
Р	40	<u>94</u>
Я	38	<u>62</u>
$\chi^2=91$, $p=6,3-13$, параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, данные распределены достаточно асимметрично. Напомним, что информант Г выступает перед камерой (монолог), информанты К, Р и Я — перед аудиторией больше одного человека, информанты П и З ведут диалог. Таким образом, табл. 13_10 демонстрирует нам, что в случае отсутствия аудитории (монолог перед камерой), а также в случае ее множественности, т. е. в случае отсутствия конкретного собеседника («размытый» собеседник) плотность глазных ударений на полнозначных словах возрастает, в то время как

в диалоге, т. е. при наличии конкретного собеседника, плотность глазных ударений падает, что наглядно показано в табл. 13_11.

Таблица 13_11

Наличие глазного ударения Информант	Есть	Нет
«Размытый» собеседник	138	253
Конкретный собеседник	39	387
$\chi^2=82$, $p=1,3-19$, параметры связаны, распределения достоверны		

В связи с этим нами были проанализированы 402 **диалогические** реплики, в которых на границах реплик имел место Переход (Вход или Выход), на предмет связи наличия перехода на границе реплики с наличием моргания, вызванного этим Переходом. Данные приведены в табл. 13_12.

Таблица 13_12

Позиция Наличие моргания	Начало реплики	Конец реплики
Есть моргание	148	81
Нет моргания	121	52
$\chi^2=1,3$, $p=.26$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Как видим, на границах реплики в диалоге наличие или отсутствие моргания никак не связано с наличием Перехода.

Таким образом, мы видим, что Переключения (в т. ч. и Переходы), сопровождающие смену фокуса внимания, в более чем половине случаев сопровождаются морганием и одновременно Переходы на границах диалогических реплик не сопровождаются морганиями в статистически значимых количествах.

Из этого следует, что при наличии «размытого» собеседника (монолог или большая аудитория) моргания сопровождают переключение фокуса внимания, в то время как в диалоге Переходы (с морганиями или без) имеют специфическую функцию — контроль передачи реплики, — и в этой функции не имеют плотной связи с наличием морганий. Таким образом, естественно, что в речевых жанрах, в которых превалирует переключение фокуса внимания, моргания используются чаще, а следовательно, чаще совпадают с однозначными словами, а в диалогах, где Переходы используются специфически — для контроля передачи реплик между собеседниками, — однозначные слова в гораздо меньшей степени сопровождаются глазными ударениями.

13.6. Переключения как сигналы паузы и как акцентная диакритика

13.6.1. ПЕРЕКЛЮЧЕНИЯ КАК АКЦЕНТНАЯ ДИАКРИТИКА

Тесная статистическая связка Переключений и морганий ставит перед нами закономерный вопрос: не связаны ли эти явления между собой содержательно?

Примеры показывают, что возможно самостоятельное употребление внутрисловных морганий (в подавляющем большинстве случаев — в акцентологической функции), употребление внутрисловных морганий в сочетании с Переключениями (в диалогическом режиме Переходы как подмножества Переключений исполняют в основном функцию turn-taking, а внутрисловные моргания — акцентологическую функцию; в монологическом режиме Переключения исполняют в большей части случаев функцию смены фокуса внимания, а моргания — акцентологическую функцию).

Возникает, однако, закономерный вопрос: является ли случайным расположение внутрисловных Переключений? Понятно, что Переключения, связанные с внутрисловными морганиями, привязаны к ударному слогу, поскольку к нему привязаны моргания, но как ведут себя свободные внутрисловные Переключения? Ответ дает табл. 13_13.

Таблица 13_13

Информант	Свободные внутрисловные переключения, привязанные к ударному слогу	Свободные внутрисловные переключения, не привязанные к ударному слогу
Р	21	1
З	16	1
П	8	0
К	13	0
Г	5	0
Я	16	0

Очевидно, данные говорят сами за себя: свободные (не связанные с морганиями) Переключения внутри слова выступают такими же маркерами ударения, как и внутрисловные моргания.

13.6.2. МЕЖСЛОВНЫЕ ПЕРЕКЛЮЧЕНИЯ

Проанализируем степень связи Переключений и пауз (табл. 13_14).

Как видим, данные по разным информантам существенно разнятся, и, конечно, моргания связаны с паузой существенно сильнее, чем Переключения,

Таблица 13_14

Информант	пауза + моргания	пауза + моргания + Переключения	пауза + Переключения
Г	8 (30%)	18 (67%)	1 (4%)
К	6 (26%)	10 (43%)	7 (30%)
П	9 (69%)	0%	4 (31%)
З	31 (57%)	19 (35%)	4 (7%)
Р	3 (14%)	17 (77%)	2 (9%)
Я	11 (39%)	11 (39%)	6 (21%)

однако Переключения также могут самостоятельно, без участия морганий, обозначать паузы.

Все вышесказанное вполне позволяет нам утверждать, что и в межсловной, и во внутрисловной позиции моргания и Переключения выступают как функционально идентичные единицы: Переключения, как и моргания, могут обозначать межсловную, в том числе и синтаксическую паузу; Переключения, как и моргания, могут в самостоятельном режиме отмечать место ударения в слове.

Сказанное вполне подготавливает нас к тому факту, что в случае, если говорящий по той или иной причине не склонен моргать, все функции, которые в нормальной ситуации выполняют моргания, в речи такого говорящего осуществляют Переключения. Так, информант Л, которого выше мы вывели из рассмотрения, характеризуется именно этой особенностью:

обозначение пауз

13.6_1

это минимальное государство || ↗ но надо понимать шо такое минимальное государство в Америке

это партии традиционных американцев || ↘ религиозных ↗↘ консервативных
тойсть там всегда есть некий || налет|| вот этого вот ||эээ↔ протестантской элитарности || ↗ душок расизма || ↗ ненависть || к красным;

обозначение ударений

13.6_2

по●этому они восприним↘ают вс↔якое усил↔ение государства как социализм.

Возникает два вполне закономерных вопроса: 1) почему столь различные действия — с одной стороны, закрытие глаз (моргание), с другой — изменение

фокуса внимания (Переключения) — могут согласованно выполнять одни и те же функции — паузацию устной речи в межсловной позиции и акцентуацию слова во внутрисловной позиции; 2) почему одни и те же действия (моргания и изменения фокуса внимания) могут иметь столь разные функции, как паузация и ударение.

Обратим внимание на следующее. Как показывает табл. 13_15, все три возможных Переключения (Вход, Выход, Перемещение) имеют свое специфическое распределение между межсловными и внутрисловными позициями, или, что то же, между функцией пауз и функцией ударений.

Таблица 13_15

Позиция Переключения Тип Переключения	Внутри слова	Между словами
Вход	72	6
Выход	28	37
Вход-Выход	0	4
Выход-Вход	5	21
Перемещение	102	48
$\chi^2=70,3$, $p=1,9-14$, параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, распределение Перемещений между этими двумя позициями практически не отличается от средних. Это еще раз подтверждает отмеченный выше факт, что внутрисловные моргания, связанные с Перемещениями, не имеют отношения к обозначению ударений, а лишь фиксируют факт смены говорящим фокуса внимания, что и приводит к вынужденной акцентуации полнозначных слов в речевых жанрах, основанных на общении с «размытой» аудиторией.

Что касается Перемещений Вход и Выход, то они распределены между межсловной и внутрисловной позициями противоположным образом: Вход характерен для внутрисловной позиции, а все Переходы, включающие в себя Выход, — для межсловной позиции.

Таким образом, лингвистически значимыми являются Переключения, связанные с вхождением говорящего в коммуникативное пространство или с выходом из него: Вход в коммуникативное пространство обозначает словесное ударение, Выход — межсловную паузу.

Итак, для обозначения пауз используются моргание и выход из зоны коммуникации, а для обозначения словесного ударения — моргание и вход в зону коммуникации. Естественное недоумение возникает в связи с тем, что противоположные по направлению и разные по функциям Переходы (Вход и Выход)

имеют в качестве функционально идентичного им одно и то же событие — закрытие глаз в ходе моргания. Напомним, однако, что аналогичную ситуацию мы уже рассматривали, когда анализировали ЗГ как включенный жест: в качестве включенного жеста ЗГ может сопровождать как жест отрицания (*качать головой*), так и жест согласия (*кивать*). Возможно, в случае моргания как пунктуационного знака и акцентной диакритики мы сталкиваемся с той же схемой.

В случае использования моргания как знака паузы закрытие глаз символизирует выход из коммуникативной ситуации¹³, что сочетается с выводом взгляда из зоны коммуникации и прекращением говорения (фонетической паузой).

В случае использования моргания как акцентной диакритики оно выступает как метонимия кивка. Действительно, согласно нашей интерпретации кивка сверху вниз как средства отметить компоненты в конструкциях перечисления (см. § 8.2.3.2), кивок может использоваться как метка выделенных по тому или иному признаку компонентов во фразе, что достаточно часто выглядит и интерпретируется как средство эмфатического выделения. Таким образом, точно так же, как кивок отмечает и вычленяет из фразы отдельные фонетические слова, метонимия кивка, моргание, отмечает и выделяет в слове отдельные слоги, т. е. служит средством акцентологического структурирования слова. Подводя итог, моргание и выход из коммуникативного пространства, как и моргание и вход в коммуникативное пространство в русской устной речи выступают согласованно: в первом случае мультимодальный кластер моргание — Выход обозначает синтаксическую паузу и служит знаком препинания, а во втором случае мультимодальный кластер моргание — Вход обозначает ударение и служит акцентной диакритикой.

¹³ Аналогичный выход из коммуникативной ситуации символизирует моргание как знак смены фокуса внимания: один акт коммуникации заканчивается (с собеседником А), а другой начинается (с собеседником Б). В этой ситуации моргание обозначает окончание первого акта коммуникации и начало второго, а Перемещение взгляда обозначает нового адресата.

Сквозные темы в жестикуляции

14. Прагматика, семантика, синтаксис

Условные обозначения:

☞ — вертикальная ориентация ладони

▲ — движение вверх

▼ — движение вниз

► — движение вправо (от говорящего)

◄ — движение влево (от говорящего)

☞ — движение вперед

↑ — ориентация ладони вверх

2H — две руки

RH — правая рука

БП — конфигурация *большой палец*

ОЛ — конфигурация *открытая ладонь*

УП — конфигурация *указательный палец*

☞ — держащая рука

☞ — конфигурация кулак

* — перебирать пальцами

☞ — кивок

●ПГ — поворот головы

☞ — динамическая окружность

14.1. Введение

В итоговом разделе мы суммируем некоторые темы, которые проходили по книге в качестве более или менее постоянных. Ряд лингвистических явлений, по нашим данным, «обеспечены» жестикуляционным сопровождением достаточно солидно, другие же очень слабо отражаются в жестикуляции, либо не отражаются совсем: например, тонкости видовых взаимоотношений между глаголами, или возвратность глагола, или, например, разница между глаголами и отглагольными существительными. Впрочем, это может значить не только то, что эти лингвистические явления русской жестикуляцией расцениваются как несущественные, но и то, что поставленные нами «ловушки», фильтры, предназначенные для исследования наличия связи между жестикуляционным сопровождением фразы и ее лингвистическими свойствами, оказались настроенными неправильно и для некоторых связей — слишком грубо. Будущие исследования вполне могут исправить и, разумеется, исправят эту ситуацию. Так или иначе, в книге постоянно возникали сквозные темы и сюжеты, которые мы и хотели бы подытожить в заключительной части книги.

14.2. Жесты и иллокуции

Начнем с суммирующего описания жестикуляционного сопровождения прагматических компонентов высказывания. Следует сразу подчеркнуть, что в разных подсистемах русской жестикуляционной системы прагматические характеристики высказывания отражаются с разной степенью подробности. Так, например, система головных дейксисов не различает разные типы иллокуций, но различает эмфатические (контрастные) и нейтральные контексты; глазное поведение и автодейксис не различают императив, вопрос и утверждение, но противопоставляют утверждению императив и вопрос в совокупности, как высказывания, провоцирующие слушающего на немедленную реакцию. В связи с этим при анализе типов иллокуций мы будем рассматривать только жесты рук, причем не направленные на говорящего (автодейксисы), поскольку именно в этой жестикуляционной подсистеме осуществляется наиболее тонкая жестикуляционная дифференциация иллокутивных и прагматических аспектов высказывания.

14.2.1. Глубинные и поверхностные иллокуции

14.2.1.1. Глубинные иллокуции

С жестикуляционной точки зрения разумно различать два типа иллокутивной силы высказываний. **Глубинная иллокуция** связана с тем действием, которое говорящий осуществляет своим высказыванием. Здесь для дальнейшего изложения важно разделить высказывания на три типа: императивы, вопросы и утверждения (перформативы мы оставляем в стороне, поскольку они в основном сопровождаются автодейксисом). **Императивы** направлены на адресата и выражают *требование* говорящего осуществить какое-либо действие (как физическое, так ментальное или словесное). **Вопросы** также содержат императивный компонент — *просьбу* к адресату совершить *словесное* действие (снабдить говорящего информацией). **Утверждения** в прототипическом случае не содержат императивного компонента

Кроме того, **вопросы**, в отличие от стандартных императивов и утверждений, содержат компонент неопределенности — говорящий не обладает всей полной информацией по некоторой теме, что и побуждает его задавать вопросы.

И наконец, **утверждения**. Они имеют негативные характеристики как в отношении жесткого (vs. императив) и мягкого (vs. вопрос) императивных компонентов, так и в отношении элемента неопределенности (vs. вопрос). Однако утверждения имеют и положительную характеристику, а именно, высокую степень ассертивности.

Последний параметр для иллокутивных компонентов жестикуляции, как будет показано ниже, досаточно важен. Будем различать **ситуационные** пресуппозиции (императив *Положи книгу на стол!* предполагает, что книга не лежит на столе, что говорящий считает слушающего способным положить книгу на стол, а кроме того, предполагается ряд пресуппозиций существования — существуют стол, слушающий и книга), **лингвистические** пресуппозиции (вопрос *Почему ты положил книгу на стол?* имеет ряд ситуационных пресуппозиций, сходных с пресуппозициями императива, но также и лингвистическую пресуппозицию ‘ты положил книгу на стол’, которая и служит базой данного частного вопроса) и **ассерции** (утверждение *Он положил книгу на стол* содержит не только пресуппозиции, но и собственно констатацию факта — ассертивную зону, которая может быть, в отличие от пресуппозиций, подвергнута отрицанию: *Он не положил книги на стол*).

Если считать, что самая низкая степень ассертивности у ситуационных пресуппозиций, более высокая — у лингвистических пресуппозиций и максимальная — у ассерций, то глубинные иллокуции расположатся на шкале ассертивности следующим образом:



Рис. 14_1. Шкала ассертивности

Таким образом, утверждения, в сопоставлении с императивами и вопросами, обладают в стандартном случае максимальной степенью ассертивности, а вопросы по этому параметру превосходят императивы.

Подытожить сказанное выше по поводу глубинных иллокуций можно в табл. 14_1.

Таблица 14_1

Глубинные иллокуции	Императив	Вопрос	Утверждение
Прагматические компоненты			
Жесткий императивный компонент	+	–	–
Мягкий императивный компонент	–	+	–
Неопределенность	–	+	–
Ассертивность	низкая	средняя	высокая

14.2.1.2. Поверхностные иллокуции

Поверхностные иллокуции не затрагивают базовых иллокутивных основ высказывания, т. е. не зависят от того, какое действие выполняет с помощью

данного высказывания говорящий: поверхностные иллокуции наслаиваются на высказывание поверх глубинных иллокуций. Так, например, поверхностная иллокуция **восклицание** может накладываться как на императив, так и на вопрос и утверждение, добавляя к последним оценочный компонент.

Анализ материала показал, что жестикуляционная система имеет стандартный набор средств для отражения как глубинных, так и поверхностных иллокуций. Заметим, что поверхностные иллокуции в собственно лингвистической, а не в жестикуляционной системе рассматриваются не как самостоятельный тип высказываний, а лишь как отдельные компоненты фразы (например, междометия, привлекающие внимание говорящего, или специальные интонационные контуры для восклицания, или уровень громкости высказывания). Точно так же в жестикуляционной сфере для этих прагматических компонентов существуют стандартные способы выражения, которые легко сочетаются с выражением глубинных иллокуций.

Отметим, что иллокутивная сила высказывания на жестикуляционном уровне может выражаться тремя способами:

- 1) конфигурацией ладони,
- 2) траекторией движения,
- 2) направлением движения.

Для выражения глубинных иллокуций используются все три способа, а для выражения поверхностных — только направление движения жестикулирующего органа.

14.2.2. Глубинные иллокуции в жестикуляции

14.2.2.1. Глубинные иллокуции и конфигурация ладони

Жесткий императивный компонент

При передаче жесткого императивного компонента конфигурация ладони метафорически отражает две идеи:

- 1) контроль говорящего над слушающим,
- 2) направление слушающего вдоль некоторой дистанции (семантический компонент 'иди туда' посредством метафорического обобщения трансформируется в этом случае в компонент 'делай так').

Обе эти идеи передаются двумя средствами: указанием с помощью пальца (указательного или большого) и ориентацией ладони вниз.

Указательный палец: а) передает идею фиксации слушающего, прикрепления, прижатия его к некоторой точке; б) передает идею расстояния между говорящим и объектом указания, как бы находящегося на кончике указатель-

ного пальца; фиксация внимания слушающего с помощью указательного пальца является метафорой контроля говорящего над слушающим, а расстояние передает идею 'иди туда' = 'делай так'.

Большой палец: благодаря своему особому, ортогональному расположению относительно ладони и остальных пальцев, большой палец выводит слушающего за пределы коммуникативного пространства и тем самым метафорически передает идею направления внимания слушающего вдоль некоторого вектора, а следовательно, и идею 'делай так'.

Ладонь вниз: передает идею фиксации слушающего посредством «наложения руки» на него, придавливания, лишения возможности двигаться (контроль).

Мягкий императивный компонент

Мягкий императивный компонент в составе вопроса (просьба дать информацию) передается открытой ладонью вверх: такая конфигурация ладони как бы обращается к слушающему с просьбой «положить» ответ в руку говорящего. Именно поэтому для вопроса наиболее характерна открытая ладонь, ориентированная вверх.

14.2.2.2. Ассертивность и жестикуляция

Заметим, что утверждения в отношении конфигурации ладони имеют характеристики, совпадающие с характеристиками вопроса, а именно, конфигурацию ОЛ1. Конфигурация ОЛ, таким образом, не различает вопрос и утверждение, но противопоставляет оба эти типа иллокуции императиву, который на фоне вопросов и утверждений выступает как жестикуляционно максимально маркированная иллокуция. Что касается ориентации ладони вверх, то она энантиосемична, т. е. передает два антонимичных значения — сценарий 'просить' (мягкий императивный компонент, вопрос) и сценарий 'давать' (давать слушающему информацию, утверждение), что и приводит к фактической жестикуляционной синонимии вопроса и утверждения в отношении конфигурации ладони.

Здесь мы хотели бы сделать несколько замечаний об отражении в жестикуляции ассертивности, которые ранее в книге не звучали. В качестве маркера ассертивности, в максимальной степени свойственной утверждениям, используется противопоставление двуручной и одноручной жестикуляции.

Табл. 14_2 демонстрирует, как связан выбор количества рук с глубинной иллокуцией.

Таблица 14_2

Количество рук Тип иллокуции	Две руки	Одна рука
<i>императив</i>	96	558
<i>вопрос</i>	49	178
<i>утверждение</i>	501	1708
$\chi^2=19,6$, $p=5,53-05$; распределения достоверны, параметры связаны		

Можно видеть, что по мере перехода от императива к утверждению вероятность использования двух рук в жестикуляции возрастает: для императива двуручная жестикуляция не характерна (и напротив, весьма характерна одноручная жестикуляция), для вопроса выбор между двуручной и одноручной жестикуляцией равновероятен, а для утверждения характерно использование двух рук. Такое распределение весьма сходно с нарастанием уровня ассертивности высказывания, о котором мы уже писали выше (см. рис. 14_1 и табл. 14_1).

Наша база данных позволяет получить дополнительные свидетельства того, что ассертивность в русской жестикуляции связана с количеством задействованных в жесте рук.

Среди конфигураций рук можно выделить **нарративные конфигурации**: они используются говорящим в тех случаях, когда с помощью ручной пантомимы изображается некоторое действие или некоторый объект.

Одной из таких конфигураций является т. н. **держущая рука**^ω: чашеобразная ладонь со слегка растопыренными и напряженными пальцами, якобы держащими некоторый воображаемый объект.

Эта конфигурация руки характерна для глаголов, которые в той или иной форме включают семантический компонент 'держат в руках некоторый объект' (*брать*, *бросать*, *везти*, *держат*, *грузить*, *давать*, *двигать*, *окунуть*, *ставить*, *хватать* и др.).

Другой часто встречающейся нарративной конфигурацией является передача идеи чьего-либо передвижения с помощью **перебора пальцами**^{*}, когда пальцы изображают ноги человека (в более общем плане — вообще любое передвижение, не обязательно пешее). Это же движение передает идею последовательности любых мелких действий, в том числе и не связанных с перемещением (*ходить*, *бегать*, *везти*, *чирикать*, *шевелить*, *отправляться* и др.).

И наконец, существует большое количество случаев, когда говорящий с помощью рук изображает те действия, которые он совершил бы с некоторым воображаемым предметом, как будто этот предмет находится у говорящего в руках реально, — то, что можно назвать ручной пантомимой: *запустить что-л.*

ввысь (говорящий как бы подбрасывает что-л. вверх), *раздвинуть кусты* (говорящий делает движение обеими руками из коммуникативной зоны в разные стороны), *повыдергать волосы* (имитируется данное действие) и т. д.

Несколько примеров.

14.2_1

хватательное движение рукой от собеседника на себя{у хулиганов и} кастеты отбирает

В. Басов, С. Шатров. Нейлон 100%, 1974

14.2_2

*{Он вошел в спальню Холмса} и не вернулся.

И. Маслеников и др. Шерлок Холмс и доктор Ватсон, 1979

14.2_3

И ты не настоящий мастер, если ты вот это всё ω{соберешь} вот подхват{сидишь там} как Кащей с этими штуками

Город мастеров. Скопин. Д/ф из цикла «Письма из провинции» (ТК «Культура»), 2008

В табл. 14_3 можно видеть, как двуручная и одноручная конфигурации распределяются между нарративными конфигурациями руки, перечисленными выше, и остальными конфигурациями.

Таблица 14_3

Количество рук Тип конфигурации ладони	Две руки	Одна рука
<i>нарративная</i>	79	71
<i>остальные</i>	544	2423
$\chi^2=105,23$, $p=1,09-24$; распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, для нарративной конфигурации характерно использование двух рук и не характерно использование одной, для остальных конфигураций, напротив, использование двух рук нехарактерно.

Таким образом, по этим данным можно сделать вывод, что ассерция передается в русской жестикуляционной системе с помощью двуручной жестикуляции. Это естественно: жестикуляция с помощью двух рук создает объемную сцену, в которой удобно располагать событийный ряд с помощью жестов и тем самым воплощать нарратив, напрямую связанный с высокой степенью ассертивности.

14.2.2.3. Глубинные иллюкуции и траектории движения

В качестве траекторий мы рассматриваем движение руки по выгнутой дуге, а также траектории, связанные с перемещением рук по поперечной оси.

Вопрос характеризуется тяготением к комфортному перемещению по поперечной оси (правая рука из центральной зоны жестикуляции направо, левая рука — налево). Комфортное движение также характерно для утверждений, т. е. по этому параметру вопросы и утверждения снова выступают как единое явление.

Но если с точки зрения траектории характеристика утверждений исчерпывается комфортным движением, то для вопросов, включающих в свою семантическую структуру компонент неуверенности, незнания, неопределенности, характерно также дугообразное движение руки: дуга, изображая идею отдаленности некоторого объекта от говорящего — в отличие от прямой, — воплощает тем самым и идею невидимости отдаленного объекта, его недоступности органам чувств, а следовательно, неопределенности. Таким образом, повышенная частотность дугообразного движения в случае вопроса передает идею неопределенности, неясности, характерное для говорящего, который обращается к слушающему за информацией.

Что касается жесткого императивного компонента, то он также имеет свою специфику в отношении поперечных траекторий: для императива характерны любые типы пересечений: 1) простое пересечение, т. е. движение правой руки в левую зону с пересечением зоны коммуникации или левой руки в правую зону, также с пересечением зоны коммуникации; 2) радикальное пересечение, когда рука на стадии экспозиции жеста отводится в максимально некомфортную для себя зону (правая рука — в крайнее левое положение, а левая рука — в крайнее правое положение), а на ударной стадии резко возвращается в свою зону (правая рука — в правую зону, левая рука — в левую зону), снова пересекая при этом зону коммуникации. Таким образом, для жесткого императивного компонента характерны максимально энергозатратные движения руки, что иконически хорошо согласуется с тем, что императив предполагает приложение усилий для подавления свободной воли адресата.

14.2.2.4. Глубинные иллюкации и направление движения

Жесткий императивный компонент

Жесткий императивный компонент строго закреплен за направлением движения руки по вертикальной оси сверху вниз (при этом ни для вопроса, ни для утверждения это направление не характерно), и одновременно жесткому императивному компоненту строго не показано направление снизу вверх.

Движение сверху вниз в императивном значении может передавать две идеи. С одной стороны, говорящий как бы опускает руку на слушающего и тем

самым фиксирует его местонахождение, лишая его свободы перемещения, т. е. это та же концепция контроля, о которой мы уже говорили выше. Однако это не единственная возможность. Ж. Кальбрис в работе [Calbris 2008a] интерпретировала жестикуляционное движение вверх как метафору роста, развития. И действительно, это подтверждается и нашими данными (см. разд. 8.3). Но в таком случае движение в обратном направлении, сверху вниз, может передавать метафору подавления роста, уничтожения. Понятно, что идея подавления тесно связана со значением жесткой императивной иллюкуции.

Для того чтобы подтвердить наличие этих двух возможностей, приведем в табл. 14_4 данные о том, какая конфигурация ладони предпочтительно используется говорящим, когда он обращается к вертикальной оси для передачи жестикуляционного императива.

Таблица 14_4

Направление Конфигурация ладони	Не сверху вниз	Сверху вниз
<i>ладонь не вниз</i>	127	140
<i>ладонь вниз</i>	23	109
<i>кулак</i>	5	30
$\chi^2=42,57$; $p=5,71-10$; распределения достоверны, параметры связаны		

Можно видеть, что для любого движения не сверху вниз, сопровождающего императив (дуга и направление снизу вверх), характерна ориентация ладони не вниз (вертикальная ладонь и ладонь вверх). И напротив, для императивного движения сверху вниз характерна ориентация ладони вниз (которая метафорически передает идею контроля говорящего над слушающим) или сжатая в кулак ладонь, которая метафорически передает идею подавления, уничтожения.

Компонент неопределенности

Компонент неопределенности, который передается с помощью траектории *выгнутая дуга*, имеет еще один способ выражения. Как мы уже писали в § 6.8, для вопросов характерно тяготение в правую зону по поперечной оси (в сочетании с одновременной характерностью для вопросов схемы «комфорт» это означает, что вопросы с повышенной по сравнению со средней частотой сопровождаются комфортным движением правой руки в правую зону). Это, очевидно, связано с тем, что вопросы, в которых ассерция входит в пресуппозиционную зону, а основная зона представляет собой запрос на информацию и, соответственно, предполагает неуверенность говорящего в отношении запраши-

ваемой информации, ведут себя в значительной степени как высказывания со снятой утвердительностью, которые, даже в большей степени, чем вопросы, сопровождаются комфортным движением правой руки в правую жестикуляционную периферию.

Ассертивность и направление движения

Напротив, как мы показали в § 6.8, утверждения, которые характеризуются максимальным уровнем ассертивности и нарративности, а следовательно, тяготеют к сообщению фактов, в существенно более высокой степени, чем императивы и вопросы, характеризуются комфортным движением **влево** по поперечной оси.

Есть еще одна характерная особенность ассертивной жестикуляции, связанная с направлением движения рук, т. е. с распределениями по коммуникативной (вперед — назад), вертикальной (вверх — вниз) и когнитивной (вправо — влево) осям. Как мы уже показали в предшествующем разделе, утверждения характеризуются более частотным по сравнению с вопросами и императивами использованием двуручной жестикуляции, т. е. двуручная жестикуляция может рассматриваться как один из специфических признаков жестикуляционных утверждений. Проверим, есть ли связь между количеством рук, используемых в жестикуляции, и направлением их движения (см. табл. 14_5).

Таблица 14_5

Количество рук		
Направление	Одна	Две
<i>вперед (коммуникативная ось)</i>	<u>808</u>	261
<i>в стороны (когнитивная ось)</i>	858	<u>45</u>
<i>вертикальная ось</i>	<u>1129</u>	352
$\chi^2=157,16$; $p=7,47-35$; распределения достоверны, параметры связаны		

Как видим, данные распределены взаимоисключающим образом. Вне зависимости от типа глубинной иллокуции (императив, вопрос, утверждение), нарративная двуручная жестикуляция отчетливо тяготеет к осям, находящимся в зоне восприятия слушающего (вертикальная ось и направление вперед). Таким образом, ассертивность выражается в предпочтении коммуникативной и вертикальной оси и в отчетливом отталкивании от когнитивной (право-левой оси).

14.2.3. ПОВЕРХНОСТНЫЕ ИЛЛОКУЦИИ В ЖЕСТИКУЛЯЦИИ

14.2.3.1. Вертикальная ось

Восклицание

В этом разделе мы рассмотрим поверхностные иллокуции, осуществляемые жестами, для которых характерно тяготение к вертикальной оси. Это, прежде всего, жестикуляционное восклицание.

Тот факт, что восклицание имеет свое жестикуляционное выражение, был замечен Ж. Кальбрис [Calbris 2011:18]: она описала т. н. нарастающее восклицание (increasing exclamation) — жестикуляционную лигатуру, представляющую собой одновременный подъем руки, поднятие бровей, движение головы вверх и немного назад.

Наш материал показал следующее. Во-первых, жестикуляционное восклицание необязательно сочетается с интонационным восклицанием: фраза может быть интонационно вполне нейтральна, однако жестикуляционный маркер восклицания дает знать, что говорящий относится к той или иной зоне в своем сообщении отнюдь не нейтрально.

Во-вторых, восклицание может выражаться не жестикуляционной лигатурой, как показано Ж. Кальбрис, а отдельным жестом. В качестве такового выступает рука, взброшенная вверх (14.2_4).

14.2_4

Значит, когда эти баритоны кричат «Долой разруху!», я ОЛ▲{смеюсь}.

В. Бортко и др. Собачье сердце, 1988



Рис. 14_2. Жестикуляционное восклицание

Этот одиночный жест в русской жестикуляционной системе чрезвычайно частотен. Обычно он употребляется самостоятельно:

14.2_5

если могила занята, как он может достать ОЛ▲{один} человек и засунуть другой? А?

Да на кой же ты ляд ОЛ▲{встрял-то} между ними, а? Вот ОЛ▲{возьму} жесткий ремень, да ремнем-то, ремнем-то ОЛ▲{тебя}! ОЛ▲{Послали} надежного человека в Москву, а надежный ОЛ▲{человек} взял да и влез в чужую жизнь.

Я ОЛ▲{три года} ОЛ▲на более высокий уровень{перину} собирала!

Но иногда восклицание встраивается в жестикуляционную фразу, которая сочетает в себе а) обращение к адресату с целью обратить его внимание на то, что говорящий говорит, б) восклицание и в) конфигурацию *притягивающая рука*. В полном варианте восклицательная фраза (см. рис. 14_3) включает в себя 1) жестикуляционное *ты* («послушай»)¹, 2) затем рука говорящего возвращается к говорящему, вернее, к точке я (что обозначает «я говорю»), и одновременно взбрасывается вверх, обозначая восклицание, 3) и наконец, говорящий использует конфигурацию *притягивающая рука*: прижимает пальцы к ладони; одновременно рука продолжает осуществлять автодейкис, двигаясь к говорящему. Тем самым на последней стадии осуществления лигатуры говорящий как бы притягивает собеседника к себе, что обозначает «встань на мою точку зрения, потому что я испытываю эмоции по поводу того, что говорю тебе».

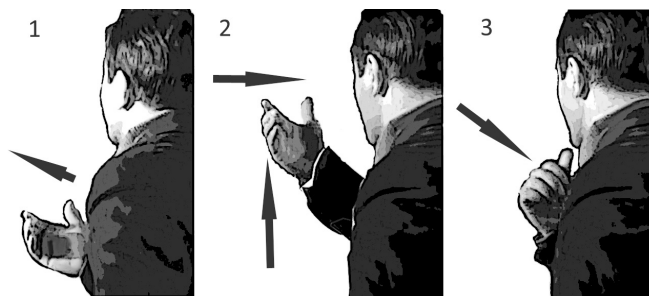


Рис. 14_3. Восклицательная фраза

14.2_6

Она ОЛ на участника коммуникации{переместит} ОЛ▲{вас} притягивающая рука{в точку} отправления;

— В Москву позвонил... — Ну? — И указание на телевизор — ОЛ▲ — притягивающая рука{невеста} приезжает;

ОЛ к собеседнику{Девушка-то} ОЛ▲ — притягивающая рука{захочет} наверняка навестить отчима;

Чем лучше клиента ублажишь, тем больше ОЛ, указание в сторону{он тебе} ОЛ▲ — притягивающая рука{за это} отвалит.

¹ Достаточно часто, впрочем, началом восклицательной жестикуляционной фразы служит не жестикуляционное обращение к собеседнику («метафора передачи»), а жестикуляционная фиксация некоторого внешнего по отношению к акту коммуникации объекта, который выступает в качестве предмета речи, темы высказывания.

Мы полагаем, что в основе жестикуляционного восклицания лежит метафора роста, о которой писала Ж. Кальбрис. Действительно, если нечто растет, то это нечто увеличивается в размерах по вертикальной оси, а следовательно, становится более заметным. Таким образом, отмечая некоторую часть своего высказывания взброшенной вверх рукой, говорящий как бы подчеркивает, что данная часть его высказывания «выросла» по сравнению с предшествующим текстом и, соответственно, стала более заметной, а следовательно, слушающий должен обратить на нее внимание и не упустить из виду.

Маргиналии

На этой же метафоре роста основан отдельный тип жестикуляции, который мы условно назвали **маргиналиями**. Если восклицания напрямую воплощают метафору роста, проявленности, заметности, то маргиналии основаны на этой же метафоре, но взятой с отрицательным знаком. Действительно, если нечто растущее становится всё более заметным, то нечто не выросшее, напротив, остается не замеченным окружающими. Таким образом, если некоторый жест осуществляется в зоне ниже стандартной зоны коммуникации (т. е. не на уровне груди и верхней части живота, а на уровне нижней части живота и бедер), то жестикуляция тем самым переводится в режим пониженной заметности.

Маргиналии используются в случаях, когда сопровождаемая ими фраза аксиологически ущербна с той или иной точки зрения по сравнению с предшествующим или последующим контекстом.

Самый простой случай использования маргиналий — для сопровождения реплики, сказанной намеренно тихо, чтобы не услышал кто-либо третий:

14.2_7

[шепотом] ОЛ в сторону кабинета, на уровне бедер говорящей {Заходите}, он у себя.

Г. Раппапорт и др. Два билета на дневной сеанс, 1966

14.2_8

[первому собеседнику] Подбросьте нас до города, а там мы как-нибудь уже сами.
[второму собеседнику, тише] БП на собеседника, на уровне бедра говорящего {Переводи.}

Г. Данелия, Р. Габриадзе. Кин-дза-дза, 1986

Второй крупный класс использования маргиналий — фразы, содержащие намеки или какой-то иной тип непрямого говорения.

14.2_9

Все бесплатно бери! Только хозяину скажи, у кого все брал. {Понимаешь?}
[указание большим пальцем на собеседника, колебательные движения ладонью, на уровне нижней части живота говорящего]

Г. Товстоногов и др. Ханума, 1978

14.2_10

Хотя есть слух, что со стороны соучастников деяния... ну... [говорящий сидит за столом напротив собеседника, производит колебательные движения ладонью на уровне бедра, так что жест не виден собеседнику из-за стола, говорит тихо] {хлопочут}.

Г. Панфилов, М. Горький. Васса, 1983

Анализ соотношения маргиналий и лингвистического содержания высказываний представляет собой предмет отдельного исследования. Здесь мы хотели лишь отметить существование этого явления и связать его с жестикуляционной реализацией иллокуций разных типов.

14.2.3.2. Многократность

Истинная многократность и жестикуляционный повтор

Многие жесты осуществляются многократно. На первый взгляд кажется, что эта многократность, во-первых, одного и того же плана, а во-вторых, связана с эмоциональным состоянием говорящего и не имеет никаких дополнительных прагматических характеристик. Более пристальный анализ показывает, однако, что это не вполне точно, и жесты, осуществляемые, казалось бы, одинаково, устроены на самом деле существенно различным образом и передают разные значения. В этом разделе мы в общих чертах обрисовываем ситуацию, имея в виду, что она требует дальнейшего изучения.

Прежде всего следует отметить, что существуют **истинно многократные** жесты, т. е. жесты, которые не могут осуществляться в однократном режиме — как однократные жесты они просто теряют смысл. Выше мы уже упоминали жест *перебирать пальцами*. Понятно, что «перебрать» пальцами один раз просто невозможно: для того чтобы это действие осуществилось, должно быть произведено по крайней мере по одному движению двумя разными пальцами. Аналогичным образом, истинно многократным являются **любые** колебательные движения, которым посвящена отдельная глава книги.

Кроме истинно многократных жестов довольно часто встречается **жестикуляционный повтор**, который либо сопровождает лексический повтор (когда повторение одной и той же лексемы сопровождается синхронным повтором одного и того же жеста — пример 14.2_11), либо заменяет его (пример 14.2_12): лексема употребляется одна, но на нее приходится повторенная дважды ударная часть одного и того же жеста (при этом экспозиция и ретракция жеста — одна, т. е. на одну ретракцию и экспозицию приходится более одной ударной части).

14.2_11

ОЛІ ▼{Уходите!} ОЛІ ▼{Уходите же} все!

Л. Марягин, В. Мережко. Вас ожидает гражданка Никанорова, 1978

14.2_12

Пожалуйста, 2 раза ОЛ ▼ в направлении предполагаемого ухода слушающего{уходите!}

А. Сурикова, В. Еремин. Хочу в тюрьму, 1999

Отметим, что истинно многократные жесты показывают хорошую связь с таким параметром, как вид глагола, см. табл. 14_6.

Таблица 14_6²

Вид глагола	Кратность жеста	Истинно многократные	Однократные
Несовершенный вид		42	1259
Совершенный вид		30	2100
$\chi^2=13,02, p=.0003$; распределения достоверны, параметры связаны			

Как видим, истинно многократные жесты чаще сопровождают глаголы несовершенного вида, а сочетание с совершенным видом для них не характерно; однократные жесты не связаны с видом предиката. Таким образом, в противопоставлении «истинно многократные жесты — однократные жесты» первые являются маркированным членом оппозиции и передают, среди прочих своих (лексических) значений, еще и грамматическое значение несовершенного вида. Остальные типы многократности, рассмотренные ниже, не обнаруживают никакой связи с видом глагола. Более подробно об отражении видовых противопоставлений в жестикуляции см. разд. 14.12.

Жестикуляционное скандирование

Следующей разновидностью многократных жестов является жестикуляционное скандирование, когда один и тот же жест повторяется несколько раз — в полном варианте, т. е. экспозиция — ударная фаза — ретракция, — причем каждое вхождение жеста совпадает не только с предикатом, но и со связанными с ним синтаксически членами фразы. Достаточно часто такой тип жестикуляционного повтора сопровождается речевым скандированием, т. е. произнесением фразы с небольшими паузами между фонетическими словами, как в примере 14.2_13.

14.2_13

▼{Сперва} ▼{надо} ▼{выбрать} ▼{тамаду}.

Г. Товстоногов и др. Ханума, 1978

² В таблице не учитывались данные по императиву.

Но фонетическое скандирование необязательно: речевой ряд может не иметь микропауз между фонетическими словами, но на жестикуляционном уровне скандирование осуществляется.

14.2 14

ОЛ₁←▼{Я} ОЛ₁←▼{тебе} ОЛ₁←▼{предлагаю} ОЛ₁←▼{выбор.} ОЛ₁←▼{Слушай}
ОЛ₁←▼{меня} ОЛ₁←▼{внимательно.}

Е. Николаева, Ю. Коротков. Попса, 2005

Фонетическое скандирование выполняет ряд существенных функций в устной речи, прежде всего выделение важных мест³. Представляется, что жестикуляционное скандирование имеет сходную функцию. Это подтверждается тем, что скандирование отчетливо связано с движением руки/головы сверху вниз (из 152 случаев жестикуляционного скандирования, зафиксированного в нашей базе данных, в 130 случаях жест содержит компонент *движение сверху вниз*). Как мы уже писали, одним из важнейших значений движения вниз (но далеко не единственным) в русской жестикуляционной системе является значение императива: мы считаем, что жестикуляционное скандирование имеет значение 'обрати внимание', 'слушай меня', направленное на адресата, т. е. представляет собой один из вариантов жестикуляционной эмфазы.

Отметим, что жестикуляционное скандирование, по нашим данным, не связано ни с какими лексическими и грамматическими параметрами, и это естественно: как и фонетическое скандирование, жестикуляционное скандирование может накладываться на фразу любой грамматической структуры и лексического состава.

Фатическая многократность

Многие жесты, которые производят впечатление многократных, при внимательном анализе оказываются однократными. Рассмотрим, например, такой довольно стандартный жест, как *протянуть к слушающему руку/руки ладонью/ладонями вверх*. Это чрезвычайно частотный жест, который имеет значение 'обрати на меня внимание, я спрашиваю/прошу/говорю' («метафора передачи»). Он исполняется в двух режимах: либо как стандартное однократное движение вперед к слушающему, либо как то же однократное движение руки вперед, но сопровождаемое в ударной фазе мелкими многократными движениями, колебаниями, перпендикулярными основной линии движения:

³ Кроме того, оно используется для передачи чужой речи, а также для ввода информации, см. [Grishina et al. 2012], а также [Литвиненко 2013].



Рис. 14_4. Фатическая многократность

Что происходит в этом случае? Говорящий протягивает к слушающему руку и фиксирует ее в ударной фазе. В случае если рука и далее остается неподвижной, слушающий перестает обращать на нее внимание. Чтобы активизировать внимание слушающего и при этом не разрушить жест, говорящий совершает мелкие колебательные движения рукой, зафиксированной в ударной фазе, вдоль оси, перпендикулярной основному направлению жеста. Тем самым, жест сохраняет форму, характерную для его ударной фазы, но одновременно с помощью ортогональных колебаний продолжает привлекать внимание слушающего к жестикуляции говорящего. Таким образом, в этом случае колебательные движения выполняют **фатическую** (контактоустанавливающую) функцию.

14.2_15

Вот то-то я и вижу ОЛ↑к собеседнику, ▼▲многократно{что ты уже} вся вылезла!

Я восклицание▲, вперед-назад многократно{три года} перину собирала!

Я сегодня утром УП←к собеседнику, ▼▲многократно{забегал к вашим}.

РН, УП←к собеседнику{Вы} РН, УП←▲, вперед-назад многократно {как утверждают}

РН, УП←►, ▼▲многократно {потерпевшие}, разбили два пальца▲, вперед-назад многократно{все три сразу}!

Если мы правильно истолковали внутреннюю структуру жестов с фатической многократностью, они 1) должны тяготеть к пост-ударному удержанию жеста, т. е. к фиксации ударной стадии жеста на протяжении заметного времени, и 2) должны тяготеть к провоцирующим высказываниям.

И действительно, если мы анализируем данные, то увидим, что из 105 примеров фатической многократности более двух третей (75 случаев) связано с пост-ударным удержанием, когда ударная фаза жеста ложится на более чем одно фонетическое слово. Что касается провоцирующих высказываний, то, по данным табл. 14_7, фатическая многократность отчетливо тяготеет к вопросу, императив нейтрален в этом отношении, а для утверждений фатическая многократность не характерна.

Таблица 14_7

Кратность жеста Тип речевого акта	Фатическая многократность	Однократные жесты
Вопрос	17	206
Императив	25	615
Утверждение	63	2072
$\chi^2=13,44$, $p=.001$; распределения достоверны, параметры связаны		

Таким образом, мы видим, что фатическая многократность является еще одной чертой, различающей такие глубинные перформативы, как вопрос и утверждение.

Тот факт, что фатическая многократность как дифференцирующий параметр несущественна для императива, объясняется, видимо, различием между мягким императивным компонентом, характерным для вопроса, и жестким императивным компонентом, характерным для императива: в случае вопроса говорящий просит информацию у слушающего, а потому вынужден привлекать к себе его внимание, в то время как императив осуществляет тотально доминирующий речевой акт, предполагающий независимую позицию говорящего.

14.2.4. Сочетание жестикуляционных иллокуций

Итак, можно видеть, что жестикуляционная система оказывается достаточно мощным и тонким средством дифференциации прагматических компонентов высказывания. Следует отметить, что разные способы обозначения иллокуций легко сочетаются друг с другом в повседневной жестикуляции.

Например, жестикуляционное восклицание может сочетаться с фатической многократностью:

14.2_16

Я жестикуляционное восклицание, фатическая многократность{три года} жестикуляционное восклицание{перину} собирала!

И. Анненский, А.П. Чехов. Свадьба, 1944

В этом примере первое восклицание в сочетании с фатической многократностью, привлекающей внимание слушающего, совпадает с синтагмой *три года* и передает сильные чувства говорящей по поводу обозначенного срока; второе восклицание совпадает со словом *перину* и обозначает эмоции говорящей по части этого предмета домашнего обихода.

Фатическая многократность может сочетаться с нарративной жестикуляцией:

14.2_17

Есть люди, 2Н,ω,▼▲многократно{собирающие коробки?}

В. Титов и др. Ехали в трамвае Ильф и Петров, 1971

В этом примере фатическая многократность, передающая иллюкцию вопроса, совпадает с ассертивной частью вопроса ‘люди, которые собирают коробки’, и эта же жестикуляционная зона изображает содержание нарратива ‘собирайте коробки’.

Заметим в заключение, что одновременное исполнение на жестикуляционном уровне разных типов иллюкций часто создает ощущение бессистемности и хаотичности жестикуляции. Более подробный анализ, однако, показывает, что мы имеем дело здесь не с хаосом, а с довольно разветвленной и сложной разноуровневой системой, исследование которой открывает перспективы как перед лингвистом, так и перед специалистами по когнитивистике и психологии.

14.3. Контрастные и нейтральные контексты

В качестве прагматического может рассматриваться противопоставление контрастных и нейтральных контекстов. Напомним, что контрастными мы считали контексты, в которых та или иная лингвистическая единица

- 1) попадала под эмфатическое выделение любого происхождения,
- 2) использовалась изолированно, как самостоятельная фраза,
- 3) попадала в *вот*- и *то*-конструкции, например *вот X*, *вот X вот*, *X вот*, *X-то*, а также в конструкции противопоставления, которые вводятся союзами *а* и *но* — *а X...*, *но X...*

Остальные конструкции мы считали нейтральными, или фоновыми.

Маркированным членом оппозиции в данной паре являются контрастные контексты, которые отмечаются в жестикуляции

- конфигурацией ладони,
- специфическими движениями головы,
- направлением движения руки,
- движением взгляда.

Жестикуляционные компоненты, сопровождающие контрастные конструкции и эмфазу, основываются на разных этимонах и, соответственно, передают разные функциональные аспекты контрастных контекстов.

Этимон **‘вектор как способ направить внимание собеседника вдоль вектора’**: в системе указательных жестов для этого используются конфигурации УП и БП, т. е. конфигурации, в которых палец задает искомый вектор; при этом предполагается, что внимание слушающего будет направлено

вдоль этого вектора и тем самым слушающий обратит внимание на ту зону высказывания, которую говорящий отметил как важную. Указание ОЛ, которое не задает вектора, естественным образом сопровождает нейтральные, фоновые контексты.

Этимон **‘подавление, или жесткий императивный компонент’**: в системе указательных жестов для этого используется ориентация ладони вниз, заставляющая адресата обратить внимание на контрастный контекст; что касается нейтральных контекстов, то для их сопровождения используется ориентация ладони вверх, подразумевающая передачу информации (**сценарий ‘давать’**, см. § 2.2.2.1). Этимон ‘подавление’ лежит также в основе жестикуляционного скандирования (см. § 14.2.3.2): движение руки сверху вниз на каждом фонетическом слове предопределено императивным требованием говорящего обратить внимание на выделенный с помощью скандирования текст.

Этимон **‘усилие’**: контрастные контексты, как мы уже упоминали, характеризуются выделением некоторого фрагмента с помощью фонетических и интонационных «усилий» говорящего; эти усилия иконически изображаются конфигурацией ладони *кулак*, а также дейктическим и иконическим использованием жеста *голова вперед*, который использует для передачи идеи усилия метафорическое переосмысление давления плоскостью лица на определенную зону высказывания.

Этимон **‘сигнал’**: эмфаза внутри фразы, т. е. не на границах фразы и не на границах реплики, выделяется любым изменением направления взгляда — если до эмфатически выделенного фрагмента взгляд находился вне зоны коммуникации, то на эмфазе он входит в зону коммуникации, и наоборот: если до эмфатически выделенного фрагмента взгляд находился внутри зоны коммуникации, то на эмфазе он покидает зону коммуникации. Для независимого фона, т. е. для нейтральной зоны высказывания, не совпадающей с границами фразы или реплики, характерно стационарное расположение взгляда вне или внутри зоны коммуникации. Тем самым, переключение направления взгляда сигнализирует слушающему, что данное фонетическое слово попадает в контрастный контекст и требует, с точки зрения говорящего, повышенного внимания слушающего.

Что касается нейтральных, эмфатически не выделенных контекстов, то они, помимо конфигурации ОЛ, ориентации ладони вверх и стационарного положения взгляда, имеют еще одно специфическое жестикуляционное сопровождение в зоне указательных жестов головы: для нейтральных контекстов, содержащих указание, характерен указательный жест *поворот головы*, которому свойственна **минимальная маркированность** — он направлен в неви-

димую зону (параметр *видимость* имеет отрицательное значение) и является диффузным (параметр *полярность* имеет отрицательное значение). Как минимально маркированный жест *поворот головы* естественным образом сопровождает указательные нейтральные контексты.

14.4. (Не)определенность

Идея **определенности** объекта передается

- конфигурацией ладони,
- направлением движения руки.

Неопределенность объекта, помимо названного, передается также траекторией движения руки. Таким образом, определенность и неопределенность объекта в русской жестикуляции отражаются несколько несимметрично (нам не удалось обнаружить никакой траектории движения, специфичной для определенного объекта). В какой степени эта асимметрия связана с неграмматичностью категории определенности в русском языке — предмет для дальнейших исследований: было бы чрезвычайно интересно выяснить, каким образом распределены жестикуляционные параметры между определенными и неопределенными объектами в языках, грамматически оформляющих эту категорию.

Этимон **‘точка как определенный объект’**: в зоне указательных жестов идея определенности передается конфигурацией УП, которая изображает объект указания как строго определенную в пространстве и времени нульмерную точку, не имеющую в своем составе никаких иных объектов, т. е. не являющуюся множеством, а следовательно, обладающую однозначной определенностью в отношении расположения в декартовых координатах. Аналогичным образом в зоне иконической жестикуляции строго, точно определенный объект задается конфигурацией ладони *точь-в-точь*. Напротив, указание ОЛ задает распределенный в пространстве объект указания, а следовательно, в этой же метафорической системе передает обратную идею — идею неопределенности.

Этимон **‘усилие’**: определенность предполагает вычленение некоторого объекта из множества однородных объектов; такое вычленение, в свою очередь, предполагает противопоставление выделенного объекта множества невыделенным. Среди прочих способов передать идею противопоставления наиболее иконически прозрачным является конфигурация ладони *кулак*. Естественно поэтому, что эта конфигурация достаточно часто используется в качестве жестикуляционного сопровождения лексемы *именно*, которая регулярно сопровождает в русском языке определенные именные группы.

Этимон **‘тождество’**: определенный объект может трактоваться как ‘тот самый объект, который в данный конкретный момент имеется в виду говорящим’. Как видим, в этой трактовке отождествляются, идентифицируются как один и тот же объект два потенциально различных объекта: любой элемент данного класса объектов (например, класса объектов {СТОЛ}) и данный конкретный объект, являющийся одним определенным элементом данного класса, — определенный *стол*. Определенность объекта, тем самым, может трактоваться как одна из разновидностей операции **отождествления** двух объектов и как таковая может сопровождаться движением руки или головы сверху вниз.

Этимон **‘снятая утвердительность’**: неопределенность объекта, естественно, весьма часто выражается с помощью неопределенных местоимений. Последние, в свою очередь, стандартно порождают высказывания со снятой утвердительностью или с ирреальной модальностью, что приводит к ориентации жестов, которые сопровождают высказывания, содержащие неопределенные именные группы, в зону **вправо** от говорящего.

Этимон **‘неуверенность’**: неопределенность объекта естественным образом связана с неуверенностью говорящего в собственном высказывании, что приводит к повышенной частоте использования колебательных движений руки в высказываниях с неопределенными объектами. Колебания могут быть как симметричными (*перебор пальцами, осциляция, метроном, тумблер, смена зоны*), так и асимметричными (колебания типа *противофаза*).

Сочетание этимонов **‘неуверенность’** и **‘повтор’**: круговое движение типа *свиток*, как мы уже писали в § 9.7.2, сочетает в себе асимметричное колебательное движение типа *весы*, которое передает неуверенность говорящего, и круговое движение, одним из значений которого является ‘повтор’. Таким образом, движение типа *свиток* передает идею неуверенности говорящего в выборе объекта или события из множества сходных (повторяемых) объектов и событий, что естественно сочетается с неопределенной референцией объекта.

Этимон **‘неопределенность’**: такой речевой акт, как вопрос, предполагает прагматический компонент ‘неопределенность’, поскольку говорящий не имеет точной и определенной информации по интересующему его вопросу, и именно это отсутствие определенной и точной информации является основанием для того, чтобы задать вопрос. Эта неопределенность, неразрывно связанная с вопросительной иллюкуцией, часто передается в русской жестикуляции с помощью дугообразного движения руки: последнее передает идею отдаленности некоторого объекта от говорящего (в отличие от прямолинейного движения, которое передает идею близости объекта), а следовательно, неви-

димости объекта, расположенного на противоположном от говорящего конце дуги, и, как следствие, неопределенности его местоположения. Таким образом, идея неопределенности может передаваться с помощью дугообразной траектории (в случае если дуга имеет относительно большой радиус, ее представляет не собственно дугообразное движение, а направление движения руки снизу вверх).

14.5. Активация объекта

Активацией объекта мы называем введение в зону внимания слушающего объекта, который уже находится в зоне внимания говорящего. Антонимом к активации является жестикуляционная отсылка к объекту, который находится одновременно в зоне внимания и говорящего, и слушающего (анафорическая жестикуляция).

Активация объекта осуществляется с помощью

- конфигурации ладони,
- напряжения руки,
- движения головы.

Этимон **‘отсутствие естественного способа прикоснуться к предмету’**: среди конфигураций ладони для активации объекта используется конфигурация БП. Поскольку среди класса касаний нет естественного типа касаний большим пальцем, указание БП фиксирует лишь существование объекта в реальности, а не его точную локализацию и как таковое используется лишь для введения объекта в зону внимания слушающего, а не для указания на место его расположения⁴.

Этимон **‘сигнал’**: в качестве способа активировать объект указания используется сигнал слушающему о том, что говорящий хочет обратить внимание слушающего на некий объект. Для этого говорящий выпрямляет и напрягает указующую руку, а при конфигурации УП использует жесткую связку, т. е. плотно прижимает к ладони все пальцы, кроме указательного. В случае если объект указания уже находится в зоне внимания слушающего, т. е. при

⁴ Следует, однако, обратить внимание на то, что указание БП — вследствие вышесказанного — энантиосемично: поскольку оно указывает на существование объекта и при этом не фиксирует его точной локализации, эта конфигурация ладони может быть использована и для анафорического указания на объект, уже введенный ранее в зону внимания слушающего с помощью указаний УП/ОЛ. Впрочем, эту возможность мы допускаем только «с подачи» А. Кендона — на нашем материале такое использование указания БП не зафиксировано (что, однако, может быть связано с относительной редкостью конфигурации БП и, соответственно, с небольшим объемом обследованной базы данных).

анафорическом указании, рука говорящего свободна и полусогнута, а указание УП сопровождается полусвязкой (свободные полусогнутые расслабленные пальцы) и свободной связкой (все пальцы практически распрямлены, как и указательный, но указательный палец несколько оттянут вверх по отношению к плоскости ладони, см. рис. 2_2).

Этимон **‘видимость’**: с помощью подбородка говорящий указывает на объект, находящийся в зоне видимости говорящего (= в зоне его внимания), и при этом материальный, доступный и единичный, что отличает активирующее указание подбородком от активирующего указания БП, направленного в большей мере на абстрактные объекты и на совокупности. Остальные движения головы (*голова вперед*, *поворот головы*, *боковой кивок*) указывают либо на объекты, которые находятся в зоне коммуникации, т. е. в зоне видимости не только говорящего, но и слушающего (*голова вперед*), либо не находящиеся в зоне видимости говорящего (*поворот головы* и *боковой кивок*). В результате все указательные движения головы, кроме указания подбородком, не могут выполнять функцию активации и используются в основном в анафорических жестикуляционных ситуациях.

14.6. Удаленность объекта

Противопоставление далекого и близкого объекта в наибольшей степени проявляет себя в системе указательных жестов, что естественно, поскольку именно для указаний параметр отдаленности объекта указания от субъекта/адресата указания наиболее существен. Маркированной в этом противопоставлении является отдаленность объекта: близость объекта обозначается отсутствием указания на его удаленность. Именно поэтому те же признаки, которые используются для обозначения отдаленности объекта указания в указательных жестах, могут быть использованы для обозначения наличия семантического компонента ‘расстояние’ в глаголах движения и перемещения.

Для передачи идеи удаленности и расстояния используются:

- конфигурация ладони,
- напряженность ладони,
- расположение руки относительно тела,
- траектория движения руки,
- направление движения руки,
- движение головы.

Этимон **‘отрезок’**: кончик указательного пальца обозначает конец отрезка, заданного рукой, и тем самым актуализирует начало этого же отрезка, заданного точкой расположения говорящего. Таким образом, изображенный с по-

мощью конфигурации УП отрезок передает идею расстояния, а следовательно, и отдаленности объекта указания. Конфигурация ОЛ, которая не задает никакой специальной точки, не задает и расстояния и, как следствие, используется для передачи близости объекта указания. Этот же этимон лежит в основе полярного головного жеста, направленного в невидимую зону, — жеста *боковой кивок*, который также передает идею отдаленности объекта указания. Диффузные жесты (*поворот головы и голова вперед*) не прочерчивают отрезка и, как следствие, не используются для передачи идеи далекого расстояния.

Этимон '**плоскость**': ладонь, ориентированная вниз, задает плоскость, лежащую под этой ладонью. Поскольку плоскость имеет протяженность, то она тем самым может передавать идею расстояния. Таким же образом передает идею расстояния напряженная, полностью выпрямленная ладонь. И напротив, ладонь, ориентированная вверх, передает идею объекта, расположенного в ладони, а следовательно, отдаленного от говорящего не более чем на расстояние руки, следовательно, близко; расслабленная полукруглая ладонь не задает идею плоскости и тем самым передает идею отсутствия расстояния, а следовательно, идею близости объекта.

Этимон '**отчуждение**': конфигурация БП, как мы показали в соответствующем разделе, часто используется для отчуждения одного из собеседников от акта общения или, иными словами, для выведения лица из ситуации коммуникации. Этот акт отчуждения служит основанием для метафорического переноса, в результате которого объект, на который говорящий указывает большим пальцем, воспринимается как находящийся вне данного акта коммуникации, как отчужденный от данной ситуации общения, а следовательно, как далекий объект.

Этимон '**дуга**': данный этимон, противопоставляющий дугу как символ большого расстояния между двумя точками прямой как символу самого короткого возможного расстояния, задается движением руки по выгнутой дуге, движением руки вверх и тупым углом между вытянутой рукой и телом говорящего. Все перечисленные компоненты характерны для передачи отдаленного объекта в системе указательных жестов и семантического компонента 'расстояние' в системе иконических жестов.

Этимон '**траектория**': в системе иконических жестов конфигурация УП используется как инструмент, которым изображают траекторию какого-либо движения, в частности дугу. Таким образом, для передачи идеи расстояния иногда используется конфигурация УП в недейктическом, иконическом значении, когда кончик указательного пальца рисует тонкую линию, могущую, среди прочего, иметь и значение 'траектория', а следовательно, и 'расстояние'.

14.7. Размер и количество

В жестикуляции есть средства для выражения как маленького, так и большого размера и количества, причем они не всегда симметричны, т. е. здесь мы имеем дело с такой же асимметрией, как и при жестикуляционном выражении определенности и неопределенности, когда ряд жестикуляционных маркеров образуют антонимичные пары, а другие используются изолированно.

Для передачи идеи размера и количества используются

- конфигурация ладони,
- траектории движения,
- направление движения,
- движения головы.

Этимон **‘точка как единичный объект’**: точка как минимальный, далее не делимый геометрический объект, который не может рассматриваться как множество, символизирует собой идею единичности. Таким образом, конфигурация УП в системе указательных жестов символизирует собой единичный объект, поскольку эта конфигурация задает точку посредством кончика указательного пальца. Напротив, антонимичная УП конфигурация ОЛ, задающая объект, имеющий протяженность и представляющий собой членимое множество точек, символизирует собой совокупность и передает идею множественности объекта указания. Аналогично противопоставление точки и протяженности используется для передачи противопоставления большого (указание ОЛ, протяженность) и маленького (указание УП) объекта. Таким образом, в системе русских указательных жестов большой объект и совокупность, а также маленький объект и единичность передаются одними и теми же конфигурациями ладони.

Этимон **‘отсутствие естественного способа прикоснуться к предмету’**: указание БП, в основе которого не лежит никакого естественного касания, отсылает нас к максимально абстрактным сущностям. Совокупности являются более абстрактными объектами, чем единичные объекты: к последним есть возможность прикоснуться, а совокупность представляет собой объект более высокой степени абстрактности: прикасаясь к совокупности, мы прикасаемся к некоторым объектам, а не к совокупности как таковой. Таким образом, указание БП тяготеет к обозначению множеств и совокупностей, а не к обозначению единичных объектов.

Этимоны **‘видимость’** и **‘отчуждение’**: головные указания *боковой кивок* и *поворот головы*, ориентированные в невидимую зону за спиной говорящего, указывают — в отличие от головного указания, направленного в зону видимости (*указание подбородком*), — не на конкретный видимый материальный

объект, а на **представление** говорящего об объекте указания. В связи с этим указания в невидимую зону предпочтительно используются для указания на совокупности, а не на единичные объекты, поскольку совокупности являются более абстрактной сущностью. Что касается указания БП, то оно характеризуется тем, что отчуждает объект указания от зоны коммуникации, превращает его в отдаленный от зоны коммуникации объект. Наиболее отдаленной от зоны коммуникации зоной является невидимая зона за спиной говорящего. Таким образом, указание БП в нормальном случае направлено в невидимую зону за спину говорящему и, как таковое, также тяготеет к обозначению не единичных объектов, а более абстрактных совокупностей.

Этимон **‘точность’**: как единичный объект, так и совокупность могут быть представлены в тексте с помощью числительных и слов, передающих идею количества (*один* и *много*, *большинство*, *куча*, *сотни*, *тысячи*, *миллионы*, *несколько*, *ничего* и под.). Все числительные и количественные слова могут расцениваться говорящим как передающие точное обозначение количества, а следовательно, могут сопровождаться конфигурацией *точь-в-точь* (или, в иных терминах, *кольцо*). Таким образом, эта конфигурация ладони, передающая среди прочего обобщенную идею количества, снимает различие между единичностью и множественностью.

Этимон **‘маленький объект’**: маленький объект/маленькое количество могут обозначаться с помощью трех конфигураций ладоней — *отрезок*, *плоскогубцы* и *щепоть*. В случае использования конфигурации *отрезок* ноготь большого пальца отмеряет небольшой отрезок на подушечке указательного пальца, и эта минимальная часть минимальной части пальца (его подушечки) иконически передает идею минимального, самого маленького из всех возможных размера. Что касается конфигурации *плоскогубцы*, то в значении ‘маленький объект’ в ее основе лежит образ удержания очень маленького объекта между подушечками пальцев. Конфигурация *щепоть* в одном из своих значений является предельным, минимальным вариантом конфигурации *держащая рука*: конфигурация *щепоть* как бы удерживает в кончиках пальцев минимальный возможный объект и тем самым передает идею не просто объекта, а **маленького** объекта.

Этимон **‘усилие’**: этот этимон включает в свой семантический состав компоненты ‘много’ и ‘больше’ (приложение **большой** силы для совершения действия или силы, которая **больше** некоторой нормы), в связи с этим конфигурация *кулак*, которая регулярно сопровождает этимон ‘усилие’, часто используется для жестикуляционного сопровождения семантических компонентов ‘большое количество’, ‘большой объект’, ‘интенсивность’.

Этимон **‘несущественность’**: маленький размер/маленькое количество могут быть расценены говорящим как несущественные, такие, которыми можно пренебречь ввиду малости и незаметности. В этом случае семантический компонент ‘маленький размер/маленькое количество’ передается с помощью симметричных колебаний руки — *перебор пальцами, осциляция*, колебание типа *тумблер* или *метроном*.

Этимон **‘всеобщность’**: данный этимон, в основе которого лежит образ окружности, может быть переосмыслен как ‘большое количество/большой размер’, поскольку *всё* — это обозначение множества максимального объема, а следовательно, *всё* легко осмысливается как ‘нечто очень большое’. В результате семантический компонент ‘большое количество/большой объект’ часто сопровождается *симметричными окружностями* (несколько реже — *динамическими*), а также круговыми движениями рук типа *шар*.

Этимон **‘недоверие’**: семантический компонент ‘много, большой’ довольно естественно переосмысливается как ‘хорошо, хороший’. Последний, в свою очередь, стандартно сопровождается прагматическим отрицательным жестом *качать головой*, который употребляется в значении ‘это настолько хорошо, что **я не верю своим органам чувств**’. Как следствие, идея большого размера или количества часто сопровождается отрицательным качанием головой.

Этимон **‘хорошо’**: как было сказано выше, семантический компонент ‘много, большой’ легко приобретает в речи положительную оценку и в таком качестве сопровождается движением руки (реже — головы) вверх, где в русской жестикуляции стандартно расположены объекты, которые оцениваются положительно.

Этимон **‘двойственность’**: интересно заметить, что в подавляющем большинстве случаев жестикуляция различает только значения 0 (ноль, нет совсем, жесты отрицания) — 1 (один) — много (больше одного), т. е. двойственное число в нормальном случае в жестикуляции не отражается. В частности, двойной повтор кругового движения руки может означать и чаще всего означает вовсе не двойной повтор изображаемого действия, а просто его многократность. Однако в одном случае двойственность объекта, его парность, двухчастность имеет в русской жестикуляции специфическое выражение — с помощью асимметричного колебательного двуручного движения типа *противофаза*, в ходе осуществления которого асимметричное положение рук друг относительно друга актуализирует участие в жесте обеих рук и, как следствие, двойственность (в широком смысле) изображаемого объекта.

14.8. Сопоставление

Идея сопоставления весьма многопланова и при этом достаточно популярна в русской жестикуляции, поскольку лежит в основе большого количества когнитивных операций, совершаемых говорящим (впрочем, это же верно и для собственно языка, где семантические категории, связанные с сопоставлением двух или более сущностей, проявляют себя практически на всех языковых уровнях).

1) Сопоставление может затрагивать два множества (см. рис. 14_5А): сопоставляемые множества в этом случае имеют общую часть (пересечение) и непересекающиеся зоны. В случае если акцент в высказывании делается на общую зону, а непересекающиеся части говорящий считает несущественными (см. рис. 14_5Б), мы имеем дело с идеей равенства, тождества двух множеств. Если же говорящий акцентирует непересекающиеся зоны, то мы имеем дело с идеей 'противопоставление' (см. рис. 14_5В).

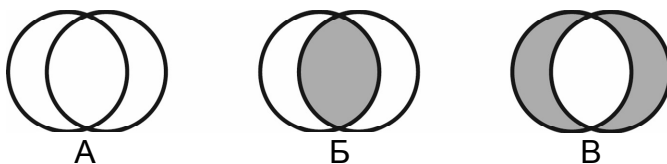


Рис. 14_5. Схема со- и противопоставления

2) Далее. Сопоставление может касаться не двух множеств, а некоторого множества и стандарта, который является наиболее частым, базовым, общепринятым воплощением некоторого признака или группы признаков (см. рис. 14_6). В этом случае говорящий акцентирует именно ту дельту, т. е. то подмножество сопоставляемого со стандартом множества, которое не совпадает со стандартом (на рис. 14_6 — окрашена), — и здесь мы имеем дело с идеей 'отклонение (от стандарта)'.



Рис. 14_6. Стандарт и отклонение

3) Сопоставление является интеллектуальным процессом, действием, которое осуществляет говорящий, а) сопоставляя, соединяя два объекта, связывая их между собой, б) относя объект к тому или иному классу. Как следствие, жестикуляция может акцентировать именно процесс соположения объектов при

сопоставлении, наложения их друг на друга или процесс отнесения объекта к некоторому классу, что дает нам идеи ‘соединение’, ‘связь’, ‘идентификация’.

4) Сопоставление является по большей части сравнением по некоторому параметру двух объектов или явлений, и именно двойственность сопоставления может подчеркиваться жестикующей.

14.8.1. РАВЕНСТВО, ТОЖДЕСТВО

Идея равенства или тождества двух и более объектов передается

- конфигурацией ладони,
- направлением движения,
- траекторией движения.

Этимон **‘соединение, сопоставление’**: для передачи идеи равенства или тождества двух объектов используется одна из конфигураций типа *перо*, а именно, конфигурация *плоскогубцы*, которая передает идею слияния двух плоскостей (подушечки указательного и большого пальцев) в некоей третьей плоскости, что и передает идею равенства и тождества двух этих плоскостей.

Этимон **‘тождество’**: тождество двух объектов или их равенство передается движением руки или головы сверху вниз, что в конечном итоге восходит к этимону ‘здесь’ и идее отождествления двух или более объектов, находящихся в одном и том же месте.

Этимон **‘повтор’**: семантический компонент ‘тождество’ включает в себя любой повтор — тождество двух и более объектов предполагает, что в каждом из этих объектов **повторяется** некоторый набор признаков. Как следствие, идея тождества двух или более явлений может передаваться посредством такой круговой траектории, как *динамическая окружность* (реже — *циклоида*), которые в русской жестикуляции регулярно передают идею повторения.

Этимон **‘двойственность’**: двойственный характер операции сопоставления приводит к тому, что сопоставительные конструкции и контексты с повышенной частотой сопровождаются колебательными движениями типа *противофаза*. Это же касается и **протипоставительных** контекстов.

14.8.2. ПРОТИВОПОСТАВЛЕНИЕ

Противопоставление в русской жестикуляции передается с помощью

- конфигурации ладони,
- направления движения,
- траекторий движения,
- движений головы.

Этимон **‘ортогональность’**: большой палец расположен ортогонально основному направлению, которое задается прямой линией рука — ладонь — остальные пальцы. Тем самым большой палец противопоставлен всем остальным пальцам данной руки. Как следствие, указание БП, противопоставленное указаниям УП/ОЛ, участвует в дейктических ситуациях, когда говорящему нужно указать на два так или иначе противопоставляемых объекта.

Этимон **‘усилие’**: противопоставление предполагает, что два объекта различаются некоторой дельтой и эта различающаяся дельта делает два этих объекта антагонистами. Антагонистичность противопоставляемых объектов по умолчанию предполагает их направленность друг против друга и некоторую взаимную агрессию, что актуализирует этимон **‘усилие’**, поскольку антагонизм и агрессия предполагают некоторое напряжение сил. В связи с этим идея противопоставления достаточно часто сопровождается конфигурацией *кулак*, для которой стандартной является передачи идеи усилия.

Этимон **‘последовательность’**: противопоставления, как и сопоставления, представляют собой своего рода последовательности, когда берется один объект, затем рядом с ним располагается другой объект, а после этого проводится операция сопоставления, сравнения двух последовательно расположенных на одной оси объектов. Операция расположения объектов на оси в русской жестикюляции передается движением руки или головы **сверху вниз**, которое сопровождает именную группу, именующую со- и противопоставляемые объекты. Кроме того, для со- и противопоставляемых объектов топология жестикюляционного пространства предоставляет две противопоставленные (относительно тела говорящего) зоны — правую и левую. Как следствие, со- и противопоставляемые объекты могут располагаться говорящим в этих объективно противопоставленных зонах. С этим связан тот факт, что противопоставляемые именные группы и предикации могут сопровождаться последовательными боковыми кивками, направленными в противоположные стороны (**левую — правую**), или аналогичными движениями руки/рук (тип колебательного движения, которое мы называли *сменой зоны*).

Этимоны **‘двойственность’** и **‘разнообразие’**: поскольку классическим со- и противопоставлением является со- и противопоставление двух объектов или явлений, то для соответствующих конструкций естественными оказываются асимметричные колебательные движения обеих рук по типу *противофазы* (варианты *весы* или *лыжи*), которые как раз и подчеркивают двойственный характер данной когнитивной операции. Причем если для операции сопоставления достаточно этимона **‘двойственность’**, характерного для данного колебательного движения, то для операции противопоставления оказывается актуальным также этимон **‘разнообразие’**, связанный с этим же колебательным

движением: противопоставляемые сущности не только двойственны, т. е. являются двумя сторонами одного и того же явления, но и различны.

Этимон **‘плохо’**: как мы уже писали выше, противопоставление предполагает определенный антагонизм. Этот антагонизм может иметь место между противопоставляемыми объектами. Но одновременно антагонизм может быть и между содержанием высказывания и говорящим, который это высказывание осуществляет, т. е. мнение говорящего может противоречить содержанию его собственного высказывания. В таких случаях противопоставление трансформируется в противоречие, а говорящий осуществляет отрицательный прагматический жест *качать головой*, который сопровождает высказывание, не имеющее отрицания на поверхностном уровне, содержание которого, однако, вызывает отрицательную реакцию говорящего.

14.8.3. Отклонение от стандарта

Отклонение от стандарта как результат сопоставления некоторого объекта или явления со стандартом, передается

- конфигурацией ладони,
- траекторией движения.

Этимон **‘маленький объект’**: отклонение от стандарта по умолчанию считается имеющим существенно меньший объем, чем сам стандарт, поскольку при сопоставимости объемов или при существенно большем объеме отклонения по сравнению со стандартом отклонение само начинает рассматриваться как стандарт. Вследствие этого отклонение от стандарта рассматривается в жестикуляции как одна из разновидностей маленьких объектов и сопровождается конфигурацией *перо* (варианты *отрезок* и *плоскогубцы*).

Этимон **‘несущественность’**: любой маленький объект может рассматриваться как объект, имеющий несущественный размер, размер, которым можно пренебречь. Как следствие, идея отклонения от стандарта может передаваться в жестикуляции любым типом симметричных колебательных движений (кроме, пожалуй, *смены зоны*), а именно, *перебором пальцев*, *осцилляцией*, движениями типа *метроном* и *тумблер*.

14.8.4. Процесс сопоставления и идентификации

Процесс сопоставления и идентификации передается в жестикуляции с помощью

- конфигурации ладони,
- траектории движения.

Этимон **‘удерживать с усилием’**: в тех случаях, когда сопоставляемые сущности исходно не являются для говорящего близкими или говорящий считает, что они не являются близкими для слушающего, соединение двух компонентов, их сопоставление или отождествление требует от говорящего или от слушающего усилия: говорящий как бы стягивает с помощью кулака в одну точку две разные идеи и с усилием удерживает их, не давая им снова разойтись. Это приводит к тому, что в контекстах сопоставления и идентификации достаточно часто используется конфигурация *кулак*, которая комбинирует в этом случае два этимона: ‘удерживать’ и ‘усилие’.

Этимоны **‘объект’** и **‘центр’**: при когнитивной операции сопоставления и идентификации некоторому объекту приписываются свойства определенного класса и тем самым объект идентифицируется и определяется через свойства данного класса. Вследствие этого достаточно часто процесс идентификации и сопоставления сопровождается конфигурацией *щепоть* в значении ‘объект, являющийся типичным представителем, центром определенного класса, множества’.

Этимон **‘соединение’**: сопоставление двух объектов предполагает их близкое расположение, что облегчает их сравнение, или их наложение друг на друга, соединение, позволяющее определить одинаковые и различающиеся зоны. Это приводит к тому, что операция сопоставления часто сопровождается жестом *соединие ладоней*, при котором ладони и пальцы обеих рук плотно прилегают друг к другу, или круговой траекторией *симметричная окружность*, которая передает идею соединения двух и более различных объектов в одно целое.

14.9. Объект

Идея объекта как единичного явления стабильной структуры передается

- конфигурацией ладони,
- траекторией движения,
- движением головы.

Этимон **‘точка как минимальный объект’**: точка как неделимый нульмерный объект, не имеющий внутренней структуры и не являющийся множеством, не меняется во времени и тем самым передает идею стабильности объекта (в противоположность ситуации, которая протекает и меняется во времени). В связи с этим в системе указательных жестов объект передается конфигурацией УП, в то время как для изменяющейся объемной ситуации характерна конфигурация ОЛ.

Этимоны **‘видимость’** и **‘единичность’**: объект по умолчанию предполагается наблюдаемым, т. е. видимым, и при этом единичным явлением и как

таковой в системе указательных жестов маркируется движением подбородка в сторону объекта указания (невидимые совокупности, напротив, обозначаются дейктическими движениями головы в невидимую зону за спину говорящему — боковым кивком и поворотом головы).

Этимон **‘форма’**: объект есть некоторая сущность, наблюдаемая извне и, соответственно, имеющая форму. Наиболее частотным и стандартным способом передать идею оформленности в русской жестикуляции является круговое движение *симметричная окружность* (или *шар*). Разновидностью этой круговой траектории является *разнонаправленный расходящийся вектор*, осуществляемый двумя руками изнутри наружу и начинающийся с касания пальцев. Однако форма может передаваться и более специализированными движениями, например *лента* или *труба* для удлинённых объектов.

Этимон **‘масса’**: как сущность, имеющая форму, объект имеет массу. Для передачи идеи массы используется конфигурация *кулак* в значении ‘массивная точка’.

Этимон **‘объем’**: как сущность, имеющая форму, объект имеет объем. Для передачи идеи объема используются конфигурации *держащая рука* и *щепоть* (как предел сжатия конфигурации *держащая рука*), а также движение двух рук изнутри зоны коммуникации наружу или снаружи в центр зоны коммуникации. Аналогичное значение имеет жестикуляционное обозначение *контейнера* с помощью двух вертикально ориентированных ладоней, обозначающих боковые стенки контейнера.

Этимон **‘идентификация’**: объект может трактоваться не только как единичная стабильная оформленная сущность, но и как представитель некоторого множества, т. е. как явление, обладающее определенным набором признаков, относящих его к тому или иному классу. Идентификация объекта в этом случае может идти в двух направлениях. Первое из них — **категоризация** — стандартно осуществляется с помощью *это*-идентификации, когда некоторому предположенному объекту приписывается определенный набор свойств. *Это*-идентификация (категоризация объекта) имеет стандартный набор способов выражения, уже описанный нами. Вторым типом идентификации — **экземплификацией** — является обратная ситуация, когда предположен не объект, а некоторое множество объектов, а конструкция идентификации утверждает, что данный материальный объект относится именно к этому множеству. Экземплификация осуществляется с помощью *вот*-идентификации, для которой характерна конфигурация ОЛ и движение руки вверх, символизирующей демонстрацию данного материального объекта как представителя предположенного множества.

14.10. Деятельность

Глагольные контексты, которые обозначают активную деятельность, преобразующую объекты и явления действительности, обычно включают в свой состав глаголы, обозначающие контролируемые терминативные действия (см. [Падучева 1996]), чаще всего переходные, а также каузативные. Они отражаются в жестикуляции с помощью

- конфигурации ладони,
- траектории движения,
- направления движения.

Этимон **‘усилие’**: поскольку активная контролируемая деятельность требует от субъекта приложения того или иного усилия, то соответствующие контексты часто сопровождаются конфигурацией *кулак*. На этом же этимоне зиждется тот факт, что для этих глаголов характерна локализация жеста в **правой** зоне относительно говорящего, т. е. в стандартной зоне доминантной руки, которой комфортно осуществлять действие, требующее приложения усилий.

Этимоны **‘разнообразие’** и **‘развитие’**: результат активной деятельности, преобразующей объекты, представляет собой изменение объектов в различных направлениях и аспектах. Здесь мы можем выделить два семантических пика: **‘разнообразие’**, традиционно передающееся колебательным движением обеих рук типа *весы*, и **‘развитие’**, которое передается круговыми движениями типа *динамическая окружность* или *циклоида*. Сочетание этих двух семантических компонентов и опровержающих их жестов дает нам круговое движение типа *свиток*, включающее в себя, помимо круговой/циклоидной траектории, колебательное движение.

14.11. Дистанцирование

Такой прагматический компонент высказывания, как дистанцирование, широко представлен в русской жестикуляции — русские весьма разнообразными жестикуляционными способами дают понять собеседнику, что они дистанцируются как от содержания своего собственного высказывания, так и от высказываний, принадлежащих собеседнику или цитируемому третьему лицу. Дистанцирование передается

- конфигурацией ладони,
- направлением движения,
- траекторией движения,
- разными типами отрицательных жестов,
- специализированными прагматическими жестами.

Этимон **‘отчуждение’**: собеседник может быть отчужден говорящим от акта коммуникации и переведен из высокого статуса собеседника в более низкий статус предмета речи. Обычно этот эффект достигается указанием на собеседника с помощью большого пальца. Но аналогичный результат (правда, гораздо реже) в этой же системе указательных жестов может быть достигнут сочетанием ориентации ладони вверх, которая предполагает близкое к говорящему расположение объекта указания, с указанием УП, которое, напротив, отдаляет от говорящего объект указания: тем самым говорящий как бы дает понять, что объективно близко расположенный объект он трактует как расположенный далеко. Отчуждение **высказывания** от говорящего также выражается специфическим набором дистанцирующих жестов, которые образно удлиняют расстояние между говорящим и актом коммуникации: отклонения корпуса или только головы говорящего *назад*, *поднятие бровей* и *пожатие плечами*. Таким же образом функционирует взгляд на собеседника *искоса*, который обычно сопровождается наклоном головы вбок.

Этимон **‘снятая утвердительность’**: высказывания со снятой утвердительностью, среди прочих, включают в себя утверждения, имеющие те или иные маркеры неуверенности говорящего в своем высказывании, неопределенности, маркеры чужой речи, с помощью которых говорящий демонстрирует дистанцию между своей точкой зрения и точкой зрения, отраженной в высказывании. Все эти маркеры перемещают соответствующие утверждения из зоны уверенной констатации реальных фактов в зону мнения говорящего о некоторых фактах, от которого говорящий в любой момент готов отступить. Это явление маркируется перемещением жестикуляции в зону доминантной руки — **направо** от говорящего. Этот же прагматический элемент дистанцирования говорящего от его собственного высказывания, неуверенности говорящего в том, что он говорит, маркируется разными типами (симметричными и асимметричными) *колебательных* движений руки.

Дистанцирование в высказываниях, которые
сопровождаются отрицательными жестами

В этой зоне жестикуляционное выражение дистанции между говорящим и высказыванием зависит от того, имеется ли в высказывании отрицательная конструкция на поверхностном уровне.

В случае если мы имеем дело со стандартной отрицательной конструкцией *не* + предикат, дистанцирование говорящего от его высказывания выражается предпочтением ручного отрицания, а нулевая дистанция между говорящим и отрицанием выражается отрицательным жестом *качать головой*.

В случае если мы имеем дело с глубинным отрицанием, которое не проявляется на поверхностном уровне с помощью стандартных языковых средств, наличие дистанции между говорящим и его высказыванием, напротив, выражается с помощью отрицательного жеста *качать головой*.

14.12. Вид и жестикуляция

14.12.1. ВВЕДЕНИЕ

Этот раздел представляет собой попытку поставить некоторые новые «ловушки» на русский вид и попытаться предложить жестикуляционные параметры, которые позволят утверждать, что видовые противопоставления все-таки отражаются в русской жестикуляции. Основанием для оптимистических ожиданий послужила модель У. Крофта [Croft 2012], творчески развитая в работе [Янда 2015]: аспектуальные контуры здесь изображаются разными типами геометрических фигур, сочетающих в себе линии (часть ситуации, находящаяся в фокусе внимания) и точки и расположенных в системе координат, включающей в себя параметры времени и качественного состояния. С нашей точки зрения, лингвистическое явление, которое можно изобразить с помощью геометрической фигуры, не может не найти своего отражения в жестикуляции, хотя бы и в очень общем и трансформированном виде.

Для анализа из Мультимедийного русского корпуса (МУРКО) была отобрана база данных, включающая в себя в общей сложности порядка полутора тысяч жестоупотреблений, сопровождающих глагольные формы (личные и инфинитив, причастия в рассмотрение не включались). База данных включает в себя только бесприставочные глаголы, чтобы избежать влияния на результаты жестикуляционных профилей приставок: глаголы СВ с суффиксом *-ану-* (36 жестоупотреблений⁵), с суффиксом *-ну-* (443 жестоупотребления⁶), бессуффиксальные, имеющие только тематическую гласную, типа *бросить*, *решить* и под. (81), глаголы НСВ (в общей сложности 875 жестоупотреблений).

Жесты, сопровождающие глагол, были описаны по ряду параметров. Часть параметров, как и ожидалось, оказалась незначимой⁷, однако обнаружилились

⁵ К сожалению, этот замечательный класс глаголов относительно редко встречается в МУРКО ввиду довольно низкой доли сниженного регистра речи в корпусе. Но имеющихся примеров оказалось достаточно, чтобы выдвигать некоторые предположения.

⁶ Далее мы будем позволять себе использовать — пусть и не вполне корректно — термин *семельфактивы* по отношению к СВ-глаголам с суффиксами *-ану-* и *-ну-* в совокупности.

⁷ Незначимые параметры (направление движения по трем декартовым координатам, типы движения головы, большая часть конфигураций ладоней и траекторий, степень напряженности ладони) нами описываться не будут.

факторы, которым мы ранее не уделяли должного внимания, и вот они показали связь с русским видом, иногда довольно сильную.

После описания используемых параметров будут проведены общие противопоставления СВ и НСВ, как обычно, с привлечением статистических данных. Кроме того, будут проведены некоторые разделительные линии уже внутри групп СВ- и НСВ-глаголов.

14.12.2. ПАРАМЕТРЫ, ИСПОЛЗУЕМЫЕ ДЛЯ РАЗЛИЧЕНИЯ СВ vs. НСВ

14.12.2.1. Зона действия жеста и его длительность

Мы различаем зону жеста в одно фонетическое слово (см. рис. 14_7 и примеры 14.12_1) и зону жеста, включающую более одного фонетического слова (см. рис. 14_8 и примеры 14.12_2).



Рис. 14_7. Зона действия в одно фонетическое слово

14.12_1

Одним словом, я рука[▲]{рванул}... и вытянул себя из болота; Я хочу рука[▲]{швырнуть им} всем в лицо, этим зажавшимся скотам; Ты [●]▼{станешь} сам на время бездыханным; рука[▼]●ПГ{За ноги} хватать их?; Ты стояла рука[▼]{у окна}...

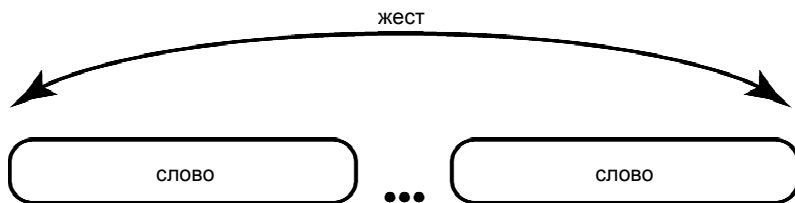


Рис. 14_8. Зона действия в несколько фонетических слов

14.12_2

Так мы с полного хода [✂]◀ с замахом и отскоком{и резанули в причал носом}⁸; рука[▼]{И вот он чиркнул...}; рука к собеседнику{Простите, Глеб Максимильяныч}; руки вверх изнутри наружу{можно сыпать именами}; руки в конфигурации *контейнер* перед говорящим{сидит не шелохнется}

⁸ О замахе и отскоке см. § 14.12.2.4.

Таким образом, выравнивание жеста с одним или с последовательностью фонетических слов характеризует длительность жеста, выраженную в фонетических словах. Далее мы будем называть жест длиной в одно фонетическое слово **кратким жестом**, в несколько фонетических слов — **удлиненным**.

Замечание. Зона действия жеста может содержать 1) один глагол, 2) глагол и зависимые от глагола члены предложения, примыкающие к глаголу, 3) только зависимые от глагола элементы. В третьем случае, следовательно, жест выровнен с зоной действия, не содержащей глагола. Как показал статистический анализ материала, в случае зоны действия, содержащей только зависимые члены, видовые различия никак в жестикуляции не проявляются, поэтому такой тип выравнивания мы просто вывели из рассмотрения. Это означает, что краткие жесты всегда выровнены только с глаголом, а удлиненные — с группой слов, одно из которых обязательно глаголом является.

14.12.2.2. Кратность жеста

Мы различаем однократные и многократные жесты. **Многократными** мы считаем:

1) Истинно многократные жесты, которые не могут быть в принципе осуществлены в однократном режиме, т. е. ударная часть которых не может содержать менее двух движений (см. выше, § 14.2.3.2).

2) Квантующие жесты (см. § 11.3.2.1), т. е. жесты (обычно ручные, но изредка фиксируются и головные), прямолинейная траектория которых делится на равные отрезки (в частности, движением типа циклоида).

3) Жестикуляционный повтор, когда на одну экспозицию и ретракцию приходится более одной ударной части жеста (см. выше, § 14.2.3.2).

Все остальные жесты считаются **однократными**.

Истинно многократные и квантующие жесты могут быть как краткими, так и удлиненными. Жестикуляционный повтор осуществляется на протяжении одного фонетического слова, а следовательно, может быть только кратким⁹.

Иллюстрации: рис. 14_9, примеры 14.12_3 — однократные жесты, рис. 14_10, примеры 14.12_4 — многократные жесты.

⁹ Жестикуляционные повторы, которые захватывают зону длительностью более одного фонетического слова, представляют собой либо жестикуляционное скандирование, либо фатическую многократность. Жесты этих типов не показывают никакой связи с видовыми противопоставлениями и поэтому далее не рассматриваются.

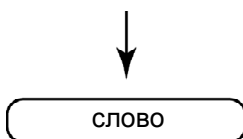


Рис. 14_9. Однократный жест

14.12_3

хотим... «Серапионовых братьев» [※]▼{долбануть}; да как ^{2Н}▼{прыгнешь} в Черное две руки сверху вниз подхват{море}!; Не придешь, [▲]▼{брошу всё} и подхват{уюду} на производство; то рука ▼ с отскоком{хватать их за руки} за ноги; вам нужно рука ▼◀{больше} ходить.

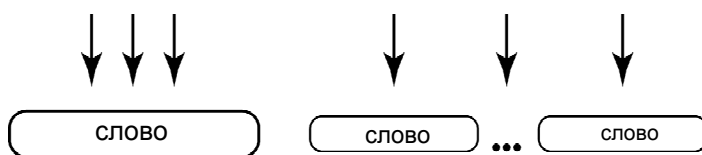


Рис. 14_10. Многократные жесты

14.12_4

когда со Стенькой купца множественные движение головы из стороны в сторону{грабанули} на Волге; поэтому два электрона со сверхбольшими скоростями можно снаружи в центр дважды{стукнуть}; оставила ей две штуки, попросила ^{УП}↺неоднократно{реализовать}; а хлопки в ладоши{ему все хлопают}; вы должны ^{ОЛ}↺неоднократно{менять свой облик}.

14.12.2.3. Конфигурация ладони

Как показал анализ материала, существенным для различения видов оказалось противопоставление всего двух конфигураций ладони — *кулак* и *открытая ладонь*.

14.12.2.4. Энергетика движения

Обращает на себя внимание параметр, который мы не привлекали к анализу ранее и который, как оказалось, имеет некоторое отношение к видовому противопоставлению. Условно-предварительно его можно назвать *энергетикой движения*. Выражается этот параметр двумя способами.

З а м а х

На стадии экспозиции ладонь занимает максимально периферийное положение, т. е. отводится говорящим на максимально отдаленное, но при этом все


еще комфортное для жестикулирующего расстояние относительно центральной зоны жестикуляции. Тем самым рука на стадии экспозиции как бы заявляет максимальную потенциальную энергию (во вполне физическом значении этого термина), которую говорящий готов вложить в осуществляемый жест на ударной стадии (см. рис. 14_11).



Рис. 14_11. Замах

Замах характерен в основном для движения рук, но встречается также при исполнении жестов головы, прежде всего вертикального кивка сверху вниз: кивок с замахом характеризуется заметным отведением головы назад и вверх на стадии экспозиции, с последующим энергичным движением вниз на ударной стадии, ср. пример 14.12_5:

14.12_5

Очень боюсь, что когда-нибудь они  {лопнут}

Отскок

После ударной стадии, на стадии ретракции ладонь возвращается несколько назад под некоторым углом к пройденной траектории (рука сгибается в локте), тем самым имитируя отскок некоторого предмета после сильного удара по поверхности (рис. 14_12).

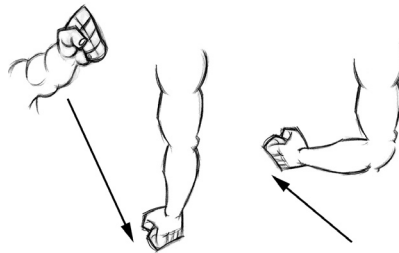


Рис. 14_12.Отскок

Замах и отскок могут быть одновременно использованы при исполнении жеста, см. пример 14.12_2 (первая цитата), а также:

14.12_6

подкарауливать империалистов и *замах*{топить их} *подхват*, *замах* и *отскок*{как котят}, вот.

Замечание. Ранее, при обсуждении траекторий движения руки по поперечной оси, мы уже описывали такую траекторию, как радикальное пересечение — движение на ударной стадии левой руки из крайней правой периферии налево или правой руки из крайней левой периферии направо. Эта траектория задает максимальное расстояние, которое рука может произвести на ударной стадии жеста. Радикальное пересечение характерно для жеста *ручное отрицание*, для изображения линий и поверхностей, но также оно с повышенной частотой сопровождает приставки, характеризующиеся повышенной энергетикой (*вы-*, *у-*). Но если радикальное пересечение передает метафору высокой энергетике опосредованно, через идею максимального расстояния, преодоленного жестикулирующей рукой, то такие характеристики жеста, как *кулак*, *замах* и *отскок*, передают идею энергии непосредственно.

14.12.3. СТАТИСТИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ

Приведем несколько таблиц, которые показывают влияние перечисленных выше факторов на противопоставление СВ и НСВ.

Таблица 14_8¹⁰

Длительность жеста	Краткий жест	Удлинненный жест
Вид		
СВ	441	84
НСВ	504	255
$\chi^2=49,45$, $p=2,03-12$, параметры связаны, распределения достоверны		

Таблица 14_9

Кратность жеста	Многократный	Однократный
Вид		
СВ	24	476
НСВ	73	614
$\chi^2=13,09$, $p=.0003$, параметры связаны, распределения достоверны		

¹⁰ В таблицу не включены данные по контекстам, включающим в себя жестикуляционное скандирование.

Таблица 14_10

Конфигурация ладони Вид	Кулак	Открытая ладонь
СВ	65	160
НСВ	61	387
$\chi^2=22,96$, $p=1,65-06$, параметры связаны, распределения достоверны		

Таблица 14_11

Тип движения Вид	Замах и/или отскок	Стандартное движение
СВ	28	40
НСВ	532	835
$\chi^2=0,14$, $p=.71$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Итак, вы видим, что для различения **в общем** СВ и НСВ рабочими оказываются только три параметра — длительность, кратность и энергетика жеста, конфигурация ладони значения не имеет. При этом значения параметров распределены между видами так, как показано в табл. 14_12.

Таблица 14_12

Вид Параметр	СВ	НСВ
Длительность	краткий	удлиненный
Кратность	не многократный	многократный
Энергетика	жест с повышенной энергетикой	стандартный жест

Для дальнейшего анализа следует произвести более детальное разделение внутри групп СВ- и НСВ-глаголов. В группе СВ-глаголов будем различать отдельно глаголы на *-ну-*, глаголы на *-ану-*, *семельфактивы* как группу глаголов с суффиксом *-(а)ну-* и приставочные СВ-глаголы. В группе НСВ-глаголов будем различать *мультипликативы* (формальный признак — способность образовывать *семельфактивы*, *кидать* — *кинуть*, *чесать* — *чесануть*) и *континуативы*, или обозначения непрерывных процессов (формальный признак — неспособность к образованию глаголов с суффиксами *-(а)ну-*, типа *бросать*, *думать*, *ходить*).

Проверим работу предложенных параметров на этих группах.

Таблица 14_13

Длительность жеста Вид	Краткий жест	Удлинненный жест
семельфактивы	388	<u>61</u>
НСВ	<u>504</u>	255
СВ бесприставочный	53	23
$\chi^2=49,45$, $p=2,03-12$, параметры связаны, распределения достоверны		

Внутри группы *семельфактивы* + СВ данный параметр незначим, т. е. не различает глаголы на *-ну-* и *-ану-* и бесприставочные СВ. Аналогичным образом, этот параметр незначим внутри группы НСВ, т. е. не различает мультипликативы и континуативы (данные не приводим в целях экономии места).

Таблица 14_14

Кратность жеста Вид	Множественный жест	Однократный жест
глаголы с суффиксом <i>-ану-</i>	3	31
глаголы с суффиксом <i>-ну-</i>	20	374
СВ бесприставочный	1	71
$\chi^2=3,1$, $p=.21$, параметры не связаны, распределения недостоверны		
Кратность жеста Вид	Множественный жест	Однократный жест
мультипликативы	45	<u>142</u>
континуативы	<u>28</u>	472
$\chi^2=48,9$, $p=2,75-12$, параметры связаны, распределения достоверны		

Как видим, этот параметр незначим внутри группы СВ и при этом очень неплохо различает мультипликативы и континуативы в группе НСВ.

Таблица 14_15

Конфигурация ладони Вид	Кулак	Открытая ладонь
глаголы с суффиксом <i>-ану-</i>	10	2
глаголы с суффиксом <i>-ну-</i>	50	114
СВ бесприставочный	<u>5</u>	39
$\chi^2=14,2$, $p=.0008$, параметры связаны, распределения достоверны		

Конфигурация ладони Вид	Кулак	Открытая ладонь
мультипликативы	17	90
континуативы	44	297
$\chi^2=0,62$, $p=.43$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Параметр *конфигурация ладони* различает глаголы с суффиксом *-ану-* и бесприставочные СВ. Внутри группы НСВ данный параметр незначим.

Таблица 14_16

Тип движения Вид	Замах и/или отскок	Стандартное движение
глаголы с суффиксом <i>-ану-</i>	8	28
глаголы с суффиксом <i>-ну-</i>	18	425
СВ бесприставочный	2	79
$\chi^2=24,4$, $p=5,05-06$, параметры связаны, распределения достоверны		
Тип движения Вид	Замах и/или отскок	Стандартное движение
мультипликативы	9	209
континуативы	31	626
$\chi^2=0,13$, $p=.72$, параметры не связаны, распределения недостоверны		

Для группы НСВ данный параметр незначим, в группе СВ-глаголов он противопоставляет глаголы с суффиксом *-ану-* всем остальным СВ-глаголам, для которых этот параметр незначим.

Подытожим сказанное в табл. 14_17.

Таблица 14_17

Параметр Группа глаголов	Длительность жеста	Кратность жеста	Конфигурация ладони	Энергетика
глаголы с суффиксом <i>-ану-</i>	краткий		кулак	замах / отскок
глаголы с суффиксом <i>-ну-</i>				
СВ бесприставочный			открытая ладонь	
мультипликативы	удлиненный	многократный		
континуативы		не многократный		

14.12.4. ВОЗМОЖНЫЕ ИНТЕРПРЕТАЦИИ

14.12.4.1. СВ vs. НСВ

Итак, первое, что мы видим из табл. 14_12, 14_17: в русской жестикуляции СВ противопоставлен НСВ как вид, обозначающий краткое (в пределах — нуль-мерное, мгновенное) событие или сверхкраткий процесс (*свертки*, по [Плунгян 2000]), виду, обозначающему длительные, продолженные события или процессы. При этом в зоне бесприставочных глаголов за краткость отвечают суффиксы *-(а)ну-*: бесприставочные и бессуффиксальные СВ-глаголы, как мы видим из табл. 14_17, занимают промежуточное положение между семельфактивами и НСВ-глаголами: для них в жестикуляционном плане параметр длительности несуществен, и тем самым глаголы типа *бросить, решить, дать, стать* в жестикуляции позиционируют себя не как мгновенные события или очень короткие процессы, а как **завершенные** события/процессы¹¹. Таким образом, в русской жестикуляции противопоставление СВ- и НСВ-глаголов хорошо иллюстрирует мысль, высказанную в [Плунгян 2000: 214]: «в русском языке видовая оппозиция вообще в значительно большей степени ориентирована на *длительность* ситуаций (длящиеся vs. мгновенные или краткие...), чем на ограниченность ситуаций временными рамками (как это свойственно, например, романским и германским языкам)». С этой точки зрения, конечно, было бы в высшей степени любопытно проанализировать, в какой степени параметр длительности в жестикуляции характерен для романских и германских языков.

14.12.4.2. Группа НСВ-глаголов

Как показывает табл. 14_9 и 14_14, параметр многократности важен для различения СВ- и НСВ-глаголов — СВ-глаголы сопровождаются преимущест-

¹¹ В связи с этим любопытно различие между глаголами *кинуть* и *бросить* (*бросить мяч*, но ?*кинуть мяч*): *кинуть* акцентирует начальный этап броска и пренебрегает его целью, *бросить* акцентирует не только начальную, но и конечную точку действия, а следовательно, для *бросить* становится актуальной и цель броска. Таким образом, в отличие от [László 2008], мы не считаем, что «глагол *бросить* (*мяч, камень*) в плане моментальности не отличается от синонимичных глаголов *кинуть* и *швырнуть*, в которых имеется суффикс *-ну-*»: для *кинуть, швырнуть* важно указание на моментальный характер действия, вне зависимости от того, завершилось ли это действие или осталось незавершенным, в то время как для *бросить* важно, что моментальное событие броска привело к завершению этого процесса (что в данном конкретном случае осмысливается как ответ на вопрос — была ли цель у данного броска, достижение которой можно было бы считать актом завершения данного действия, или цели не было, вернее, цель была только в том, чтобы кинуть или швырнуть, а не в том, чтобы мяч достиг задуманной конечной точки движения).

венно однократными жестами, а НСВ-глаголы — многократными. Содержательно интерпретировать этот факт позволяют данные в табл. 14_14. Мы видим, что для различения разных групп СВ-глаголов признак кратности несуществен, но он хорошо различает мультипликативы и континуативы. Тем самым, можно предположить, что разные виды многократных жестов (истинно многократные, квантующие, жестикуляционные повторы) с помощью повторяемых движений передают образ **гранулированных** мультипликативов (если пользоваться метафорами, предложенными в работах [Janda 2004; 2007; 2008]) в их противопоставлении **жидкостям** непрерывных процессов¹².

Таким образом, мы видим, что посредством многократности жеста в русской жестикуляции отражается факт, отмеченный в [Падучева 1994: 29]: «Если у глагола НСВ нет парного семельфактива, то нет и ощущения многоактности»: жестикуляция, как физическое отражение когнитивных процессов, лежащих в основе данного высказывания, отражает **потенциальную** возможность для данного глагола образовать семельфактив, хотя самого семельфактива в порождаемом высказывании нет.

Что касается группы СВ-глаголов, то они, будучи — в разной степени — мгновенными, нульмерными, точечными, краткими, не предполагают внутри себя дальнейшего расчленения на более мелкие элементы или кванты, и, как следствие, идея повтора и противопоставление однократных и многократных жестов для них попросту неактуальна.

14.12.4.3. Группа СВ-глаголов

Что касается СВ-глаголов, то, по нашим данным, внутри этой группы глаголы на *-ану-* противопоставлены остальным бесприставочным СВ-глаголам, в т. ч. и глаголам на *-ну-* (и тут мы должны не согласиться с [Плунгян 2000: 217], где автор, в отличие от А. В. Исаченко и И. С. Улуханова, не «усматривает семантического различия между *-ну-* и *-ану-* по степени интенсивности»): жестикуляционные данные, а именно отчетливое тяготение жестикуляции, сопровождающей глаголы на *-ану-*, к таким жестикуляционным событиям, как конфигурация *кулак* и движение типа *замах/отскок*, отчетливо демонстрирует, что с когнитивной точки зрения глаголы на *-ану-* тесно связаны с идеей интенсивности, усилия, повышенной энергетики, которые передаются именно этими жестикуляционными компонентами.

¹² В этой связи интересно вспомнить, что мультипликативы в ряде языков маркируются редупликацией (см. об этом [Плунгян, Рахилина 2007: 746] со ссылкой на [Плунгян 1989]); хорошо известный пример такой редупликации — др.-греч. *κυκλός* ‘колесо’, в котором редупликация отражает итеративный процесс вращения колеса.

Ситуация несколько напоминает ситуацию с русскими кванторами общности *весь* и *все*, которые — с лингвистической точки зрения — вполне можно считать одним и тем же словом (что исторически является абсолютной истиной). Однако в современном употреблении когнитивная картина мира, лежащая за этими словами и мотивирующая употребление сопровождающей жестикюляции, показывает, что для говорящего это, безусловно, разные слова (см. подробнее разд. 11.3).

Действительно, согласно работе [Kuznetsova, Makarova 2012: 155], выбор между *-ану-* и *-ну-* в значительной степени (т. е. не абсолютно, а статистически) зависит от структуры основы — глаголы на *-ану-* предпочитают односложную основу (*тормознуть* vs. **тормозануть*), т. е. выбор осуществляется под влиянием не семантических, а достаточно технических — в первую очередь, по-видимому, акцентологических — факторов (проблема требует специального исследования и аккуратного описания, здесь мы можем лишь упомянуть о ней). Ожидать в этом случае отражения различия между этими глаголами в жестикюляции довольно бессмысленно, поскольку морфология и акцентология имеют весьма опосредованное отношение к когнитивным процессам, а следовательно, и к жестикюляции.

И тем не менее на жестикюляционном уровне мы это различие наблюдаем.

Можно предположить, тем самым, что, согласно жестикюляционным данным, в глаголах с суффиксом *-ану-* мы имеем дело с единственным, судя по всему, случаем выражения оценки с помощью глагольного суффикса. Структура значения в этом случае, очевидно, имеет двухуровневый характер, как и в существительных с оценочными суффиксами, например *-ищ(е)*. Можно сравнить: *кусище* ‘**кусок, который говорящий оценивает как большой**’, *кусануть* ‘совершить одноактный **акт кусания**, либо приложив **повышенные, с точки зрения говорящего, усилия**, либо **откусив слишком большой, с точки зрения говорящего, кусок**’ (при этом *куснуть* будет, очевидно, означать всего лишь ‘совершить одноактный акт кусания’). Именно этим, по-видимому, объясняются следующие факты.

1) Глаголы с *-ану-*, в отличие от глаголов с *-ну-*, как было отмечено в работе [Makarova 2009: 19], не сочетаются с приставками: *хлебатъ* — *хлебануть* — **отхлебануть* vs. *хлебатъ* — *хлебнуть* — *отхлебнуть*. Приставки аспектируют процесс или событие, обозначаемые диктальной частью значения глагольной основы. Если же значение глагольной основы включает в себя, помимо диктальной, прагматическую (оценочную) зону, то аспектизация последней представляется невозможной, соответственно, невозможной оказывается и аспектизация такой глагольной основы как семантического целого.

2) Глаголы с *-ану-* иногда довольно легко образуются от НСВ-глаголов, которые не образуют глаголов на *-ну-*, например *резать* — *резануть*, но не

резнуть* (разумеется, такие образования, как *резануть*, относятся к периферийной зоне литературного языка, но тем не менее показательна сама возможность образования и однозначного понимания таких окказионализмов носителями русского языка). В случае **резнуть* мы сталкиваемся со стандартной ситуацией, когда исходный континуатив *резать* не может быть естественным образом разделен на минимальные порции или кванты¹³. Возможность же образования глагола *резануть* определяется тем, что в нем **краткость ситуации переосмысливается как ее **однократность** (действие ‘резать’ осуществляется в один прием), а оценочная часть значения фиксирует, что данное однократное действие произведено с повышенной интенсивностью. Аналогично — *грабить* / *грабануть* / **грабнуть*, *долбать* / *долбануть* / **долбнуть*, *мешать* ‘перемешивать’ / *мешануть* / **мешнуть*, *трусить* ‘бояться’ / *?трусануть* / **труснуть*, *цеплять* / *цепануть* / **цепнуть*, *чесать* / *чесануть* / *?чеснуть*.

3) Глаголы на *-ану-* с трудом образуются от исходных НСВ-глаголов, если у последних в составе значения уже есть элемент ‘сильно’ (*топать* / **топануть* / *топнуть*): в этом случае семантический компонент ‘интенсивность’ уже входит в диктальную зону значения, что делает избыточной дополнительную прагматическую зону с аналогичным компонентом в ее составе.

4) Глаголы с *-ану-* с трудом образуются от НСВ-глаголов, у которых в составе значения есть компонент ‘слабо, мало’: *лизать* / **лизануть* / *лизнуть*, *кивать* / **кивануть* / *кивнуть*, *икать* / **икануть* / *икнуть*, *мелькать* / **мелькануть* / *мелькнуть*, *мигать* / **мигануть* / *мигнуть*, *моргать* / **моргануть* / *моргнуть*, *порхать* / **порхануть* / *порхнуть*, *трогать* / **трогануть* / *трогнуть*, *тыкать (пальцем)* / *?тыкануть* / *тыкнуть* или *ткнуть*, *фыркать* / **фыркануть* / *фыркнуть*. И это естественно, поскольку в этом случае прагматическая зона значения (‘говорящий считает, что действие было произведено с интенсивностью выше нормы’) противоречит семантическому компоненту ‘действие производится с интенсивностью ниже нормы’.

14.12.5. ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Итак, можно подытожить, что русская жестикуляционная система имеет ряд способов отразить видовые значения в русском языке. При этом использование этих способов в значительной степени асимметрично.

¹³ «В аспектологии же хорошо известно, что полноценная мультипликативная интерпретация существует только у обозначений таких ситуаций, единичный “квант” которых обладает достаточной прагматической значимостью для того, чтобы иметь в языке самостоятельное лексическое выражение» [Плунгян, Рахилина 2007: 746, со ссылкой на работы Е. В. Падучевой и В. С. Храковского].

Параметр многократности 1) не работает внутри группы СВ-глаголов (т. е. не различает моментальные глаголы на *-ану-* и *-ну-* и бесприставочные СВ-глаголы); 2) прекрасно работает в группе НСВ, различая мультипликативы, т. е. длительные потенциально членимые действия, и континуативы, т. н. длительные нечленимые действия; 3) поскольку этот параметр хорошо выражен в группе НСВ-глаголов и вовсе не выражен в группе СВ глаголов, то именно поэтому он различает СВ- и НСВ-глаголы, т. е. действие этого параметра на уровне различения видов производно и зависит от различения разных типов НСВ глаголов.

Параметр энергетики, наоборот, 1) не работает внутри группы НСВ-глаголов, т. е. не различает мультипликативы и континуативы; 2) хорошо работает внутри СВ группы, различая интенсивные моментальные глаголы на *-ану-* и просто моментальные глаголы на *-ну-*; 3) и именно потому, что этот параметр хорошо работает в группе СВ и совсем не работает в группе НСВ, он и различает видовые пары СВ- и НСВ-глаголов, т. е. опять же на уровне противопоставления видов он имеет вторичное значение.

Параметр длительности 1) не работает внутри группы СВ-глаголов; 2) не работает внутри группы НСВ-глаголов; 3) работает **только** в противопоставлении СВ- и НСВ-глаголов.

Из сказанного следует, что в русской жестикуляции только параметр длительности жеста передает именно **видовое** противопоставление СВ-НСВ, а не семантические особенности разных НСВ- и СВ глаголов.

Добавим в завершение. Если принять, что разные жестикуляционные компоненты и параметры занимают разное место в системе русской жестикуляции, например, конфигурация ладони, направление движения руки или головы, траектория движения расположены ближе к **центру жестикуляционной системы** (т. е., с одной стороны, отражают существенные для понимания высказывания семантические и прагматические компоненты, а с другой — легко воспринимаются и опознаются слушающим), а длительность жеста, его кратность, исполнение одной или двумя руками, «ручность», т. е. выбор между правой и левой рукой, степень напряжения руки и энергетика жеста — ближе к **периферии** жестикуляционной системы, то придется признать, что видовые противопоставления являются периферийными для русской жестикуляции. В этой связи было бы в высшей степени полезным и любопытным сравнить наши данные с аналогичными данными для других языков, а также проанализировать, уже полностью отвлекшись от чисто видовых противопоставлений, жестикуляционное отражение таксономической системы русских глаголов. Но это — предмет отдельного, довольно большого и трудоемкого ис-

следования, имея в виду, к тому же, что на результаты будут оказывать влияние не только жестикуляционный профиль русского вида, но и жестикуляционные профили приставок и корней.

На этом мы завершаем обзор наиболее частотных лингвистических явлений, которые, по нашим данным, отражаются в русской жестикуляции. Очевидно, что набор сквозных тем целиком и полностью определяется как методикой исследования, используемой автором, так и теми базами данных, с опорой на которые автор работал. Ни в коем случае не следует воспринимать приведенный выше набор параметров не только как исчерпывающий, но даже и как более или менее полный. Безусловно, материал, будучи рассмотрен в другом ракурсе и с привлечением новых данных, добавит к этому списку многое. Но в качестве предварительного ориентира, позволяющего взглянуть на изложенные в книге сведения как на некоторое целое, данный обзор может оказаться весьма полезным.

15. Жестикуляция, или Любовь к геометрии¹

Условные обозначения:

УП — конфигурация *указательный палец*

ОЛ — конфигурация *открытая ладонь*

БП — конфигурация *большой палец*

15.1. Утилитарные этимоны и этимоны-абстракции

В Главе 2, посвященной системе русских ручных указательных жестов, мы писали о двух разных типах этимонов², которые лежат в основе жестикуляционных дейксисов, — о геометрических и прагматических этимонах. **Геометрическими** этимонами являются базовые элементы эвклидовой геометрии, которые различным образом мотивируют внутреннюю форму указательных жестов, **прагматическими** — элементы коммуникативных отношений говорящего и адресата, которые сохраняются в указательном жесте и тем или иным образом влияют на его форму. В заключительной главе книги мы хотели бы поместить прагматические этимоны в более широкий контекст и несколько подробнее поговорить о геометрических этимонах, которые, на наш взгляд, незаслуженно обойдены в работах по жестикуляционной лингвистике³.

Прагматические этимоны являются представителями более широкого класса жестикуляционных этимонов, которые можно назвать **утилитарными (У-этимонами)**. Их общее свойство заключается в том, что в большинстве своем утилитарный этимон превращается в жест в том случае, когда из обычного

¹ В названии главы — отсылка к названию пьесы Макса Фриша «Дон-Жуан, или Любовь к геометрии».

² Напомним, что жестикуляционный этимон — это некоторое явление внежестикуляционной (и внеязыковой) действительности, которое служит основанием для метафорических переносов, лежащих в основе того или иного жеста.

³ Ничего нового, по сравнению с содержанием книги, данная глава не содержит, но группирует уже изложенное по другим принципам, что позволяет немного иначе взглянуть на «этимологическую» базу жестикуляции.

утилитарного повседневного движения изымается некоторый материальный объект: таковое изъятие автоматически превращает утилитарное действие в метафору, а следовательно, в жест. Несколько примеров.

Ладонь, обращенная вниз и прижимающая к поверхности стола катящиеся в разные стороны шарики. Если из этой картины изъять стол и шарики, то мы имеем дело со стандартным компонентом дейктической жестикуляции, передающим метафорически идею жесткого императива и подавления воли адресата.

Ладонь, обращенная вверх и протянутая к адресату, в которой лежит некоторый объект. Если изъять материальный объект, то мы имеем дело со стандартным фатическим жестом, поддерживающим контакт со слушающим («метафора передачи»), или с прагматическим жестом, сопровождающим утверждение (стандартный жест аргументации).

Закрытые глаза — в тот момент, когда человеку в лицо бьет яркий свет; отклонение тела назад в случае близкого контакта с неприятным человеком или объектом. При изымании из ситуации яркого света, неприятного объекта или человека движения превращаются в жесты — *закрыть глаза* в значении ‘выйти из данного акта коммуникации’ и *отклониться назад* в значениях ‘дистанцироваться от чего-либо’ или, опять же, ‘выйти из данного акта коммуникации’.

Два пальца, сжимающих тонкий лист бумаги, щепоть, сжимающая в кончиках пальцев бусинку. При изъятии листа бумаги получаем жест *плоскогубцы* в значении ‘маленький объект’, а при изъятии бусинки — жест *щепоть* в том же значении.

Коробка, которую держат в руках, сжимая боковые стенки. Ладонь, сжимающая яблоко. Изымая коробку и яблоко, мы получим жестикуляционное обозначение любого контейнера и конфигурацию ладони *держащая рука*, которая обозначает объект любого типа.

Кулак, стягивающий вместе две веревки, растягиваемые в противоположные стороны. Изымаем веревки — получаем конфигурацию *кулак* в значении, например, ‘идентификация двух объектов, которая не кажется говорящему общепринятой’.

Если возьмем, например, физическое понятие силы, движущейся вдоль некоторого вектора, — в случае если в конечной точке вектора эта сила встретит некоторое препятствие, то данное препятствие будет подвергнуто более или менее заметному воздействию этой силы. Это очевидность нашей повседневности. Но ровно эта же идея лежит в основе двух довольно разных жестикуляционных явлений: 1) конфигурация ладони *указательный палец*, которая основана на этимоне ‘вектор’, передает идею жесткого императивного компонента, жесткого воздействия на адресата, его фиксации и подавления воли;

2) фиксация взгляда на слушающем на границе двух реплик означает, что говорящий берет под свой контроль процесс передачи реплик в диалоге, а взгляд в этом случае ведет себя, опять же, как вектор — проводник силового воздействия.

Этот ряд примеров показывает, что именно мы имеем в виду под У-этимонами.

Что касается **этимонов-абстракций (А-этимонов)**, то они сами основаны на метафорических переносах, не имеющих отношения к жестикуляции и коренящихся в экстралингвистических обстоятельствах, т. е. А-этимоны — это метафоры уже второго порядка.

Действительно, наряду с материальными объектами повседневная жизнь человека полна абстракций, которые, невзирая на свой абсолютно нематериальный и обобщенный характер, тем не менее являются такой же необходимой частью нашей повседневной жизни, как и окружающий нас предметный мир. Например, при таком стандартном действии, как прочерчивание маршрута от дома до станции метро, мы пользуемся понятиями точка, прямая, дуга, каждое из которых представляет собой абстракцию, идеальную фигуру, в реальности нисколько не существующую.

Или, например, противопоставление неба и земли, в котором небо является чистым, недоступным воздействию человека (неподвластным ему) дарителем тепла и света, седалищем богов, принимающих важные решения, в связи с чем при упоминании чего-либо важного человек поднимает палец вверх, а нечто хорошее, лучшее располагается по вертикальной оси выше плохого и худшего.

Примечание. Замечательным образом понятие А-этимона может предложить объяснение, почему для стран, в которых принято письмо слева направо, более естественным кажется правостороннее дорожное движение (что и приводит к его — практически — общепринятости⁴). Если мы возьмем ситуацию правостороннего движения и рассмотрим точку зрения водителя и точку зрения пешехода, сидящегося в подошедшую машину, то мы заметим следующее:

1) водитель, у которого прошлое остается сзади, а будущее находится впереди, движется естественным для себя образом, в полном соответствии с направлением течения времени, из прошлого в будущее;

2) пешеход, который стоит у края дороги и ожидает машину, в соответствии с направлением чтения / письма, имеет прошлое слева, а будущее справа;

3) машина, которую ожидает пешеход, подъезжает к нему слева, из прошлого, пешеход садится в нее и вместе с водителем направляется вправо, в будущее;

⁴ А ряд стран, например Швеция в 1967 году, изменили левостороннее движение на правостороннее.

4) таким образом, расположение прошлого и будущего у водителя и бывшего пешехода одинаково, а движение для обоих происходит естественным образом из прошлого в будущее, как течет и само время.

Но что происходит при левостороннем движении? Для водителя машины — всё то же самое: он движется из прошлого (расположенного позади) в будущее (расположенное впереди). Пешеход так же, как и в случае правостороннего движения, в соответствии с направлением чтения/письма имеет прошлое слева, а будущее, в которое он собирается отправиться на ожидаемом транспортном средстве, — справа. Однако транспортное средство, которое он ожидает, прибывает к нему из его будущего, справа, а превратившись в пассажира, для того чтобы попасть в свое будущее, он направляется в свое прошлое, влево. В этом, безусловно, чудится нечто от Льюиса Кэрролла, но одновременно это хорошо демонстрирует, до какой степени глубоко А-этимоны проникают в нашу повседневную жизнь⁵.

Наиболее мощной зоной А-этимонов являются, по-видимому, именно геометрические этимоны. Во всяком случае, при анализе жестикуляции в данной книге нам приходилось обращаться к ним чаще всего. Далее мы приведем жестикуляционные данные, собранные в предшествующих главах, сгруппировав их вокруг ряда основных геометрических объектов.

15.2. Точка

15.2.1. НУЛЬМЕРНАЯ ТОЧКА VS. ПРОТЯЖЕННЫЙ ОБЪЕКТ

Точка в жестикуляции воспринимается как минимальный объект, как предел членимости окружающей действительности и в этом качестве противопоставляется любому протяженному объекту, или, иными словами, самой идее протяженности. Это противопоставление проявляется несколько по-разному, и разные аспекты этого противопоставления служат основанием для разных метафорических переносов.

Поскольку точка — минимальный объект, то она не имеет внутренних размеров, внутренней протяженности (поскольку минимальность предполагает невозможность дальнейшей членимости). Как следствие, она занимает строго определенное место в мироздании, не распространяясь за пределы собствен-

⁵ Наша аргументации, естественно, не единственно возможная. Очевидно, что предпочтение правостороннего движения левостороннему связано, прежде всего, с прева-лированием в обществе правшей. Однако и темпоральный конфликт в картине мира пешехода, который превращается в пассажира, в странах с левосторонним движением, как кажется, имеет место.

ной нульмерности и не занимая тем самым близлежащего пространства. С этим связан тот факт, что конфигурация УП, в которой кончик пальца символизирует точку, обозначает определенные, а конфигурация ОЛ, символизирующая протяженность, — неопределенные именные группы.

Ввиду своей минимальности точка символизирует маленькие и единичные объекты. Это приводит к тому, что в системе ручных указательных жестов конфигурация УП чаще используется при указании на маленькие и единичные объекты, а конфигурация ОЛ — на большие объекты и на совокупности. С этим же связано предпочтение конфигурации УП в *это*-идентификациях и конфигурации ОЛ в *вот*-идентификациях.

Будучи минимальным объектом и не имея внутренней протяженности, точка тем самым не предполагает возможности каких бы то ни было перемещений внутри себя. Соответственно, движение, какое-либо событие внутри точки невозможно — точка является абсолютно стабильным объектом. В связи с этим в системе ручных указательных жестов при активации объекта (т. е. при введении в сферу внимания слушающего того объекта, который уже находится в сфере внимания говорящего) точка, а следовательно, и конфигурация УП, символизирует объект указания, который является стабильным объектом, а конфигурация ОЛ — объект указания, который является ситуацией, т. е. развивается во времени. На этом же основано противопоставление диктального автодейксиса (конфигурация УП) перформативному автодейксису (конфигурация ОЛ).

Точка является минимальной частью **линии** (собственно, линия является последовательностью точек). В качестве минимального фрагмента линии точка используется как обозначение точного местоположения некоторого явления на любой прямой, расположенной или движущейся перед говорящим. Это может быть ось времени, на которой говорящий с помощью движений сверху вниз руки или головы отмечает последовательности событий, а также условие осуществления события и само событие, причину и следствие, со- и противопоставления. Это также может быть речевая цепочка, на которой говорящий с помощью морганий отмечает акцентно выделенные слоги, а с помощью движений головы вперед — контрастные и эмфатические конструкции.

Как минимальная единица любой линии и поверхности точка выступает в качестве способа проквантовать линии и поверхности на изоморфные фрагменты, что позволяет передать идею кванта окружающего пространства. Этот аспект используется для сопровождения контекстов, включающих в себя кванторные слова *все* и *каждый*.

И наконец, точка как минимальная частица любой линии и поверхности используется в жесте 'важно' или 'вот оно, обратите внимание', в котором

с помощью конфигурации УП в потоке речи или информации фиксируется некоторая точка, привлекающая внимание говорящего и кажущаяся ему чрезвычайно важной и заслуживающей внимания.

15.2.2. Точка как ФИНАЛ ВЕКТОРА

Вектор как отрезок, вдоль которого происходит некоторое движение, включает в себя начальную и конечную точки, и при этом отмеченной точкой вектора часто является конечная точка, поскольку именно в этой точке происходит силовое воздействие на объект, вызванное остановкой движения вдоль вектора (именно это силовое воздействие, как мы писали выше, выступает в качестве прагматических этимонов императивного указания с помощью конфигурации УП или контроля говорящего над передачей реплик в диалоге).

В качестве специально выделенной конечной точки вектора точка выступает как этимон 'конечная точка'. Этот этимон используется при недейктических использованиях конфигурации УП: на нем основывается предпочтение этой конфигурации в глаголах и отглагольных существительных с приставками *в-* и *до-*, а также в глагольных корнях, которые предполагают идею контакта двух явлений в некоторой конечной точке движения, например *встретить(ся)* или *ожидать*. При этом недейктическая конфигурация ОЛ не предполагает векторного движения, а следовательно, не предполагает идеи конечной точки и тем самым передает идею движения по поверхности и с повышенной частотой сопровождает глаголы и отглагольные существительные с приставкой *по-*.

В разд. 15.4 мы опишем еще несколько жестикуляционных явлений, которые основаны на паре этимонов 'точка' + 'вектор'.

15.3. Отрезок

Сочетание двух геометрических объектов, точки и прямой, предоставляет нам в качестве этимона понятие *отрезка*, т. е. части прямой, ограниченной с обеих сторон точками. Такой отрезок выступает в качестве символа расстояния, дистанции (прямая) между двумя объектами (две точки) и как таковой служит этимоном для прагматически дальних ручных и головных дейксисов: дейктической конфигурации УП и головного дейктического движения *боковой кивок*. В конфигурации УП кончик указательного пальца воплощает собой одну точку, ограничивающую отрезок, а место расположения говорящего — вторую точку. При *боковом кивке* исходное положение темени (на одной прямой с телом) означает первую точку, а самое крайнее положение темени при отклонении головы от основной оси — вторую точку; сама же прямая, симво-

лизирующая расстояние, осуществляется полярным движением темени между двумя этими точками. Боковой кивок, передающий идею расстояния, также часто сопровождается глаголы и отглагольные существительные с приставками *от-*, *пере-*, *по-*, *раз-*, *с-*, которые включают в свою семантическую структуру компонент/‘расстояние’.

Что касается дейктического употребления конфигурации указующей руки ОЛ, а также диффузных дейктических движений головы *голова вперед* и *поворот головы*, то они используются для сопровождения ближних дейксисов и соответственно для передачи идеи прагматически близкого расстояния: движения *голова вперед* и *поворот головы*, будучи диффузными, не имеют выделенной точки и соответственно не прочерчивают отрезка, а конфигурация ОЛ не фиксирует никакой точки никаким специально выделенным пальцем, а следовательно, не актуализирует и точку расположения говорящего, что опять же ведет к отсутствию в жесте компонента ‘отрезок’.

Совсем иную внутреннюю форму демонстрирует это геометрическое понятие в такой иконической конфигурации ладони, как *перо* (или, точнее, конфигурации *отрезок*) в значении ‘маленький объект’: здесь *отрезок* используется как обозначение части целого. В качестве целого выступает минимальная часть указательного пальца — его фаланга (та фаланга, на которой расположена подушечка), а отрезок, задаваемый кончиком указательного пальца и ногтем большого пальца, прижатого к подушечке, символизирует собой маленькую часть минимальной части и, тем самым, само понятие ‘маленький’ (такой, который представляет собой часть от минимальной части, т. е. меньший минимального).

В значении ‘часть’ этимон ‘отрезок’ также выступает в ситуации, когда на отдельные, последовательно расположенные на одной прямой отрезки квантуется некоторая прямая, что используется в качестве жестикуляционного сопровождения кванторных слов *все* и *каждый*.

15.4. Вектор

15.4.1. ВЕКТОР VS. ОТРЕЗОК

Как мы уже писали выше, вектор отличается от отрезка тем, что не является чисто геометрической фигурой, а предполагает сочетание геометрии (отрезок прямой, ограниченный двумя точками) и элементарной физики: вдоль вектора происходит некоторое движение, последовательное перемещение некоторой силы, которая начинается в начальной точке вектора и финиширует в конечной его точке, производя, тем самым, в этой конечной точке некоторое силовое воздействие. Это приводит к неоднократно отмеченному нами праг-

матическому использованию понятия *вектор* в жестикуляции, в частности, для различения, с одной стороны, императивных высказываний, а с другой — вопросов и утверждений, а также для контроля за передачей реплик в последовательности провоцирующее высказывание (т. е. императив/вопрос) — реакция на провоцирующее высказывание.

Примечание. Здесь мы хотели бы ненадолго вернуться к системе русских указательных жестов и еще раз обратить внимание на следующий момент. В системе ручных указательных жестов конфигурация УП, основанная на этимоне 'вектор', активно используется для прагматического противопоставления императива утверждению и вопросу. Что касается головных указаний, то для них нехарактерно использование противопоставления полярных движений головы (*боковой кивок* и *указание подбородком*) для аналогичного противопоставления (головные указания не различают типов иллокуций). Однако указание подбородком используется в совершенно специфической прагматической функции — для активации объекта, т. е. для введения в зону внимания слушающего некоторого объекта, который уже находится в зоне внимания говорящего. Таким образом, можно полагать, что полярное движение головы в невидимую зону, *боковой кивок*, который прочерчивает некоторый отрезок между начальным и конечным положением головы, основан не на этимоне 'вектор', а на этимоне 'отрезок' (см. § 15.3) и в этом качестве сопровождает высказывания с дальними дейксисами, оставаясь «равнодушным» к выражению иллокутивной силы высказывания. Что касается указания подбородком, то он, напротив, прочерчивает вектор между начальной и конечной точкой и вследствие этого может осуществлять прагматическое активирующее объект указание. Заметим, что при этом, по-видимому, в системе указательных жестов этимон 'вектор' должен не только включать в себя этимон 'отрезок', но и некоторым образом изображать собой вектор, т. е. иметь стреловидное, заостренное на конце строение. Такое строение, очевидно, имеет конфигурация УП (см. рис. 2_13), а также подбородок, прочерчивающий вектор между начальной и конечной точками указания. Что же касается *бокового кивка*, то ввиду округлости темени не приходится в этом случае говорить о стреловидности, поэтому *боковой кивок* ограничивается прочерчиваем отрезка и не может иконически отобразить движение силы вдоль этого отрезка.

15.4.2. ВЕКТОР И ЦЕНТР

Сила, движущаяся вдоль вектора, может и не порождать в жестикуляции прагматический метафорический ряд. Так, в иконической зоне русской жестикуляционной системы этимон 'вектор' достаточно активно используется для

создания этимона 'центр'. Центр в жестикуляции является энантиосемичным явлением. С одной стороны, центр — это точка, к которой стягиваются некоторые процессы (центростремительные), с другой, центр — это точка, в которой некоторые процессы начинаются (центробежные). Таким образом, этимон 'центр' может основываться на неравноправности точек, ограничивающих вектор с обеих сторон: в случае если векторы встречаются своими конечными точками, формируется центр как итог процесса, если начальными точками, то как начало процесса. Именно поэтому конфигурации ладони *троперстие* и *собственно щепоть* могут изображать как «центростремительный центр», так и «центробежный» (см. разд. 10.1)⁶.

На уровне соприкосновения ладоней, а не пальцев идея центра передается чаще всего центробежным однонаправленным вектором, соприкосновением ладоней фиксирующим начальную точку, а затем с помощью перемещения одной из рук фиксирующим конечную точку процесса; однако изредка может использоваться и центростремительный вектор, когда сначала обе руки изображают границы отрезка, а потом движением одной руки вплоть до соприкосновения со второй рукой фиксируется исходная, начальная точка процесса.

15.4.3. ВЕКТОР И ТОЧНОСТЬ

Встреча двух коллинеарных (лежащих на одной прямой⁷) противоположно направленных векторов не представляет никакой трудности в математике, но в повседневной жизни требует значительных усилий — как встреча двух летящих друг навстречу другу стрел, которые в конечном итоге должны столкнуться остриями. Эта чисто бытовая трудность, хорошо осознаваемая говорящими, приводит к тому, что такая встреча двух векторов лежит в основе конфигурации *точь-в-точь*, которая осуществляется соприкосновением кончиков двух пальцев (чаще всего указательного и большого, но изредка вместо указательного используются средний или безымянный). Пальцами в этом случае обозначаются противоположно направленные коллинеарные векторы, встреча которых требует от говорящего напряжения и повышенной меткости, точности, что приводит к появлению у конфигурации *точь-в-точь* значения 'точность'.

⁶ Во втором случае конфигурация *щепоть* часто размыкается, изображая разомкнутыми пальцами-векторами протекание того процесса, исходная точка которого только что была изображена сомкнутыми кончиками пальцев.

⁷ Коллинеарными называют также векторы, расположенные на параллельных прямых, но расположение на одной прямой рассматривается в математике (и, как видим, в повседневной жестикуляции) как частный случай параллельности.

15.4.4. Ортогональные векторы

При указании БП вектор, совпадающий с большим пальцем, и вектор, задающий направление руки и остальных пальцев, ортогональны (перпендикулярны) друг другу. В связи с этим указание БП используется в контекстах, в которых 1) два объекта указания противопоставлены друг другу; 2) участник полилога, оказывающийся объектом указания БП, отчуждается от данного коммуникативного акта и превращается из полноценного участника коммуникации в предмет речи, с соответствующим понижением статуса.

15.5. Прямая

15.5.1. Прямая vs. дуга

Использование этимона ‘прямая’ в дейктической жестикуляции энантиосемично. С одной стороны, прямая воспринимается как наикратчайшее расстояние между двумя точками и как таковая передает идею близкого расстояния. С другой стороны, прямая (уже как отрезок) связывает между собой две точки, а следовательно, передает идею связи этих двух точек и, соответственно, имеющееся между ними расстояние. И в этом случае прямая (отрезок) передает идею ‘наличие расстояния’ и, следовательно, отдаленности двух точек друг от друга (см. выше, § 15.3).

Для разрешения данной энантиосемии в жестикуляции используется, в частности, противопоставление прямой и дуги. Прямая, противопоставленная выгнутой дуге, обозначает краткое расстояние: для обозначения большого расстояния используется либо дугообразное движение руки, либо расположение вытянутой напряженной руки под тупым углом к телу говорящего (что подразумевает дугу большой протяженности), а для обозначения краткого расстояния — прямая напряженная рука под прямым или острым углом к телу говорящего.

Прямая, обозначенная вытянутой напряженной рукой под прямым углом к телу говорящего, передает идею отдаленности объекта, но если рука расслабляется, прогибается в локте, то она уже изображает не прямую, а вогнутую дугу и в качестве таковой передает отсутствие расстояния, или близость объектов друг к другу.

15.5.2. Прямая и точность

Для передачи идеи точности в русской жестикуляции используется, среди прочего, идея единственности линии, которую задает пересечение двух кон-

кретных плоскостей. Конфигурация соприкасающихся ладоней *фиксация линии* (см. рис. 10_22) задает две конкретные плоскости (двумя ладонями), которые могут пересечься одним и только одним способом, фиксируя в пространстве с абсолютной точностью линию своего пересечения. Именно эта единственность данной прямой и способствует тому, что данная конфигурация с повышенной частотой используется в контекстах, включающих в себя сему ‘точность’.

15.5.3. Прямая как обозначение длинного объекта

При передаче формы объекта, а точнее, для передачи формы длинного или удлинённого объекта, в жестикуляции используется движение рук или руки по прямой. Прямая в этом случае воспринимается как центральная ось длинного объекта, который в языке имеет только одно измерение, которое как раз и задается движением руки по прямой. Чаще всего в этом значении используется прямая, прочерченная рукой (с любой конфигурацией ладони) по схеме «радикальное пересечение», т. е. правой рукой из левой периферии через центральную зону в правую периферию или, наоборот, левой рукой из правой периферии через центральную зону в левую периферию: это максимальное расстояние по прямой, которое может изобразить жестикулирующая рука. Но, впрочем, для передачи идеи прямой используются и другие траектории — движение по типу «комфорт» (левая рука из центра налево, правая рука из центра налево). Для изображения прямой могут быть задействованы и обе руки, которые при это движутся из центральной зоны наружу, т. е. по траектории *изнутри наружу*.

15.6. Дуга

Выгнутая дуга противопоставлена прямой как более длинное расстояние (и — по стандартному метафорическому переносу — более долгое время) более короткому.

С другой стороны, как мы показали в Главе 9, дуга очень часто символизирует собой недопровернутую до конца, редуцированную окружность, а следовательно, наследует все значения, которые имеются в жестикуляции у окружности (см. ниже, разд. 15.7).

Таким образом, здесь нам остается указать только на тот факт, что наличие у выгнутой дуги способности передавать идею большого расстояния способствует тому, что у этой сложной геометрической траектории в результате метафорического переноса ‘расстояние’ → ‘траектория’ появляется способность со-

проводить глаголы движения и перемещения, включающие в свою семантическую структуру компонент 'движение по траектории'.

15.7. Окружность

15.7.1. Симметричные окружности

Как мы показали в Главе 9, окружности имеют в русской жестикуляции очень богатую семантическую нагрузку. При этом следует различать *симметричные окружности*, изображаемые двумя руками во фронтальном или горизонтальном планах посредством симметричного изображения двух полуокружностей, и *динамические окружности*, чаще всего осуществляемые в сагиттальном плане, реже — во фронтальном, посредством одно- или многократного изображения целой окружности одной (или каждой) рукой.

Симметричные окружности передают две основных смысловых доминанты — 'объект' и 'целостность'. Для передачи компонента 'объект' важны следующие свойства симметричной окружности: ее стабильность и одновременная доступность восприятию говорящего и слушающего. Стабильность обеспечивается симметрией — симметричное воспринимается как устойчивое и неподвижное. Доступность восприятию обеспечивается преимущественным расположением симметричных окружностей во фронтальном плане.

Для передачи идеи 'целостность' также используется идея симметрии — стабильный объект не распадается на части, а следовательно, симметричная окружность изображает не часть объекта, а объект целиком. И уже из идеи целостности возникают идеи тотальности и обобщенности, также характерные для симметричных окружностей.

15.7.2. Динамические окружности

Динамическая окружность в русской жестикуляции передает два основных значения — 'траектория' и 'повтор'. В отличие от симметричных окружностей динамическая окружность в каждый данный момент своего осуществления асимметрична, а следовательно, неустойчива и, как таковая, передает идею движения. Траектория этого движения часто бывает круговая, но это совершенно необязательно: в связи с тем, что все точки окружности расположены на одинаковом расстоянии от ее центра, в окружности нет специальных выделенных точек (таких, например, как вершины многоугольника или точки нерегулярной замкнутой кривой, лежащие от ее условного центра на разных расстояниях), динамическая окружность может обозначать траекторию любой

конфигурации, т. е. траекторию как таковую. (Аналогичным образом симметричная окружность может обозначать объект любой формы, совершенно не обязательно круглый⁸.) Развивая значение ‘траектория’, динамическая окружность может передавать вообще идею движения и развития.

Для передачи идеи повтора динамическая окружность обычно (но не обязательно) используется в многократном режиме, апеллируя к образу катящегося колеса, регулярно повторяющего круговое движение. Этот же образ поддерживает смысловой компонент ‘траектория’, поскольку вращающееся колесо подразумевает движение вперед и развитие.

15.7.3. ДИНАМИЧЕСКИЕ ОКРУЖНОСТИ И КОЛЕБАНИЯ

Динамическая окружность довольно часто сочетается с вертикальным двуручным колебательным движением типа *противофаза* (весы), образуя весьма своеобразную сложную траекторию, которую мы назвали *свиток*. Возможность соединения в одном жесте таких разных движений, как динамическая окружность и колебание, обусловлена асимметрией обоих траекторий: сочетание симметричной окружности и асимметричного колебания *противофаза* плохо представимо.

Траектория *свиток* передает два типа значений:

1) *противофаза* в значении ‘разнообразие’ в сочетании с *динамической окружностью* в значении ‘развитие’ в качестве результирующего дают значение ‘трансформация объекта’ (развитие и преобразование объекта в различных направлениях);

2) *противофаза* в значении ‘неуверенность’ в сочетании с *динамической окружностью* в значении ‘повтор’ в качестве результирующего дают значение ‘неопределенность’ (неуверенность говорящего в выборе объекта или события из множества сходных (повторяемых) объектов или событий).

15.7.4. Циклоида

Циклоида представляет собой линию, которую прочерчивает некоторая точка, отмеченная на ободе катящегося колеса, и представляет собой последовательность дуг, расположенных вдоль некоторого вектора. Циклоида передает все те значения, которые свойственны динамическим окружностям. Но именно в связи с тем, что циклоида разворачивается вдоль некоторого вектора, ука-

⁸ Для изображения именно круглых объектов используется конфигурация *кольцо* (соединение кончиков указательного и большого пальцев). Впрочем, по нашим данным, эта конфигурация в русской жестикуляции является довольно редкой.

зывающего направление движения, для циклоиды в большей степени, чем для динамической окружности, свойственно значение ‘развитие’.

Кроме того, поскольку циклоида с помощью дуг членит вектор движения на соразмерные векторы меньшей длины, циклоида используется в качестве одного из способов квантовать прямую и вследствие этого часто сопровождается кванторные слова *все* и *каждый*.

15.8. Плоскость

15.8.1. Плоскость как протяженность

Основной общедоступной плоскостью в повседневной жизни человека является плоскость земли, задающая прототипическую горизонтальную поверхность, от которой отсчитаются все остальные имеющиеся в быту горизонтальные поверхности. Плоскость земли характеризуется тем, что она в стандартном случае расположена ниже человека. Поэтому как в дейктической, так и в недейктических жестикуляционных зонах поверхность земли и остальные горизонтальные поверхности задаются ориентацией ладони вниз. В дейктической зоне плоскость земли рассматривается как имеющая протяженность, а следовательно, ладонь, обращенная вниз, может передавать идею ‘протяженность’, которая переосмысливается как ‘расстояние’. Это приводит к тому, что в ручных дейксисах конфигурация ОЛ↓ способна самостоятельно, без обращения к конфигурации УП, передавать идею ‘расстояние’ и, соответственно, сопровождать дальние дейксисы⁹.

Среди градуальных параметров ручных указаний аналогичным образом используется противопоставление напряженной (ригидной) и свободной ладони. В этом случае плоскость, задаваемая ригидной ладонью, открепляется от горизонтальной ориентации и начинает обозначать не ‘горизонтальную плоскость земли’, а ‘плоскость как таковую, любой ориентации’. Поскольку, однако, любая плоскость обладает протяженностью, то естественно, что ригидная ладонь чаще сопровождает дальний дейксис *там*, а свободная расслабленная ладонь — ближний дейксис *тут*.

15.8.2. Совпадение плоскостей

Две параллельные плоскости, двигаясь навстречу друг другу, рано или поздно сливаются в одну плоскость, совпадая при этом слиянии точка с точ-

⁹ Значение ‘горизонтальная плоскость, находящаяся ниже говорящего’, которое задается конфигурацией ОЛ↓, в ряде случаев в результате метонимического переноса обозначает ‘объекты, расположенные на данной плоскости’.

кой. Этот геометрический образ лежит в основе такой группы значений, как ‘совпадение’, ‘сходство’, ‘идентификация’, ‘связь’, ‘зависимость’. Они передаются в русской жестикуляции конфигурацией *плоскогубцы* (соединение подушечек указательного и большого пальцев — каждая подушечка символизирует собой одну из сливающихся плоскостей), а также жестом *ладони вместе*, когда обращенные друг к другу ладони, каждая из которых символизирует плоскость, соединяются полностью (собственно ладони и пальцы по всей их длине).

15.8.3. Плоскость и точность

В жесте *рука на руку* одна из ладоней используется как неподвижный поддон, а вторая движется к этому поддону вплоть до полного совпадения с ним (см. рис. 10_20, 10_21). Этот жест символизирует точное совпадение движущейся плоскости с параллельной ей неподвижной плоскостью, и таким образом на уровне касания ладоней передается идея точности, которая, как мы видели, воплощается и с помощью точного совпадения в одной точке двух коллинеарных векторов, и с помощью точного задания в пространстве прямой, возникающей при пересечении двух непараллельных плоскостей.

На этом мы завершаем изложение наших представлений о русской жестикуляции — в том виде, в котором они сложились у нас на середину 2015 г. в результате работы с Мультимедийным русским корпусом (МУРКО). Разумеется, многие выводы, предположения и интерпретации имеют предварительный и дискуссионный характер, а многие важнейшие темы не были затронуты вовсе. Однако, как представляется, данная работа несколько расширяет наши представления о том, как устроена русская жестикуляционная система, как она соотносится с языком и какие перспективы открывает перед исследователями. И в этом смысле автор вполне удовлетворен проделанной работой. Если же эта книга привлечет к проблематике внимание новых исследователей, свою задачу она выполнит полностью.

Литература

- Апресян 1986 — *Апресян Ю. Д.* Дейксис в лексике и грамматике и наивная модель мира // Семиотика и информатика. Вып. 28. М., 1986. С. 5–33.
- Апресян 2004 — Новый объяснительный словарь синонимов русского языка / Под общ. руководством Ю. Д. Апресяна. М.; Вена, 2004.
- Богуславский 1985 — *Богуславский И. М.* Исследования по синтаксической семантике. М., 1985.
- Богуславский 2005 — *Богуславский И. М.* Валентности кванторных слов // *Арутюнова Н. Д.* (ред.). Логический анализ языка. Квантификативный аспект языка М., 2005. С. 139–185.
- Булыгина, Шмелев 1988 — *Булыгина Т. В., Шмелев А. Д.* Несколько замечаний о словах типа *несколько* (К описанию квантификации в русском языке) // *Бельчиков Ю. А.* (ред.). Язык: система и функционирование М., 1988. С. 44–54.
- Бюлер 1993 — *Бюлер К.* Теория языка. Репрезентативная функция языка. М., 1993.
- Гольдин 1998 — *Гольдин В. Е.* Заметки о частице «вот» // *Лики языка.* М., 1998. С. 40–47.
- Григорьева и др. 2011 — *Григорьева С. А., Григорьев Н. В., Крейдлин Г. Е.* Словарь языка русских жестов. М.; Вена: 2001
- Гришина 2008а — *Гришина Е. А.* Национальный корпус русского языка как источник сведений об устной речи // *Речевые технологии.* 2008. № 3. С. 50–62.
- Гришина 2008б — *Гришина Е. А.* Частица *вот*: варианты, используемые в непринужденной речи // *Инструментарий русистики: корпусные подходы.* (Slavica Helsingiensia 34.) Хельсинки, 2008. С. 63–91.
- Гришина 2009а — *Гришина Е. А.* Мультимедийный русский корпус (МУРКО): проблемы аннотации // *Национальный корпус русского языка: 2006–2008. Новые результаты и перспективы.* СПб, 2009. С. 150–174.
- Гришина 2009б — *Гришина Е. А.* Корпус «История русского ударения» // *Национальный корпус русского языка: 2006–2008. Новые результаты и перспективы.* СПб., 2009. С. 175–214.
- Гришина 2009в — *Гришина Е. А.* К вопросу о соотношении слова и жеста (вокальный жест О в устной речи) // *Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии (по материалам ежегодной Международной конференции «Диалог 2009»).* М., 2009. С. 80–90.

- Гришина 2010 — *Гришина Е. А.* Вокальный жест А в устной речи // Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии. Труды международной конференции «Диалог 2010» (Бекасово, 26–30 мая 2010 г.). М., 2010. С. 102–112.
- Гришина 2011а — *Гришина Е. А.* О мультимодальных кластерах в устной речи // Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии. Труды международной конференции «Диалог 2011». М., 2011. С. 243–257.
- Гришина 2011б — *Гришина Е. А.* Мультимедийный русский корпус (МУРКО): современное состояние и перспективы развития // Труды международной конференции «Корпусная лингвистика — 2011». СПб., 2011. С. 138–144.
- Гришина 2011в — *Гришина Е. А.* Да в устном русском диалоге // *Russian Linguistics*. 2011. Vol. 35 (2). P. 169–207.
- Гришина 2012 — *Гришина Е. А.* Здесь и тут: корпусной и жестикуляционный анализ полных синонимов // Русский язык в научном освещении. 2012. № 23. С. 39–71.
- Гришина 2013 — *Гришина Е. А.* Темпоральные дейктические жесты // Известия РАН. Серия литературы и языка. 2013. № 1. С. 3–31.
- Гришина, Кудинов 2009 — *Гришина Е. А., Кудинов М. С.* Инструменты полуавтоматической разметки для Мультимедийного русского корпуса (МУРКО) // Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии (по материалам ежегодной Международной конференции «Диалог 2009»). М., 2009. С. 248–261.
- Гришина, Савчук 2008 — *Гришина Е. А., Савчук С. О.* Корпус звучащей русской речи в составе Национального корпуса русского языка // Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии (по материалам ежегодной Международной конференции «Диалог 2008»). М., 2008. С. 125–132.
- Гришина, Савчук 2009 — *Гришина Е. А., Савчук С. О.* Корпус устных текстов в Национальном корпусе русского языка: состав и структура // Национальный корпус русского языка: 2006–2008. Новые результаты и перспективы. СПб., 2009. С. 129–149.
- Зализняк, Падучева 1974/1997 — *Зализняк А. А., Падучева Е. В.* О контекстной синонимии единственного и множественного числа существительных // Информационные вопросы семиотики, лингвистики и автоматического перевода. М., 1974. Вып. 4. С. 30–35. (Перепечатано в: Семиотика и информатика. Вып. 35. М., 1997. С. 7–14.)
- Крейдлин 2004 — *Крейдлин Г. Е.* Невербальная семиотика. М., 2004
- Крейдлин 2007 — *Крейдлин Г. Е.* Механизмы взаимодействия вербальных и невербальных единиц в диалоге Па. Дейктические жесты и их типы // Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии. Труды международной конференции «Диалог 2007». М., 2007. С. 320–327.
- Крейдлин 2008 — *Крейдлин Г. Е.* Механизмы взаимодействия вербальных и невербальных единиц в диалоге Пб. Дейктические жесты и речевые акты // Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии. Труды меж-

- дународной конференции «Диалог 2008» (Бекасово, 4–8 июня 2008 г.). М., 2008. С. 248–253.
- Кронгауз 1984/1997 — *Кронгауз М. А.* Тип референции именных групп с местоимениями ВСЕ, ВСЯКИЙ, КАЖДЫЙ // Семиотика и информатика. Вып. 23. М., 1984. С. 107–123. (Перепечатано в: Семиотика и информатика. Вып. 35. М., 1997. С. 227–243.)
- Левин 1973 — *Левин Ю. И.* О семантике местоимений // *Зализняк А. А.* (ред.). Проблемы грамматического моделирования М., 1973. С. 108–121.
- Литвиненко 2013 — *Литвиненко А. О.* Цитирование в устном дискурсе: интонация как средство интеграции // Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии. Труды международной конференции «Диалог 2013». М., 2013. С. 446–454.
- Майсак 2005 — *Майсак Т. А.* Типология грамматикализации конструкций с глаголами движения и глаголами позиции. М., 2005.
- Макарова 2009 — *Макарова А.* Психолингвистические данные об алломорфии в русских семейфактивах (Master thesis). The Arctic University of Norway, Tromsø, 2009.
- Моррис 2010 — *Моррис Д.* Библия языка телодвижений. М., 2010.
- Николаева 2013 — *Николаева Ю. В.* Иллюстративные жесты в русском дискурсе. Дисс. ... канд. филол. наук. М., 2013.
- Падучева 1994 — *Падучева Е. В.* Таксономические категории глагола и семантика видового противопоставления // Семиотика и информатика. Вып. 34. М., 1994. С. 7–31.
- Падучева 1996 — *Падучева Е. В.* Семантические исследования (Семантика времени и вида в русском языке; Семантика нарратива). М., 1996.
- Падучева 2003 — *Падучева Е. В.* Высказывание и его соотнесенность с действительностью. М., 2003.
- Падучева 2013 — *Падучева Е. В.* Русское отрицательное предложение. М., 2013.
- Падучева 2014 — *Падучева Е. В.* Снятая утвердительность и неверидикативность // Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии: Труды Международной конференции «Диалог 2014». М., 2014. С. 489–507.
- Панов 2011 — *Панов В. А.* К типологии и диахронии глаголов движения в латинском языке // Лингвистика и методика преподавания иностранных языков. Периодический сборник научных статей (электронное научное издание). 2011. № 3. URL: http://www.iling-ran.ru/library/sborniki/for_lang/2011_03/ (дата обращения 10.08.2016).
- Плунгян 1989 — *Плунгян В. А.* Выражение множественности ситуаций в чамалинском языке // *Храковский В. С.* (ред.). Типология итеративных конструкций. Л., 1989. С. 79–87.
- Плунгян 2000 — *Плунгян В. А.* ‘Быстро’ в грамматике русского и других языков // *Иомдин Л. Л., Крысин Л. П.* (ред.). Слово в тексте и в словаре: Сб. статей к 70-летию акад. Ю. Д. Апресяна. М., 2000. С. 212–223.

- Плунгян, Рахилина 2007 — *Плунгян В. А., Рахилина Е. В.* К типологии глаголов 'летать' и 'прыгать' // *Майсак Т. А., Рахилина Е. В.* (ред.). Глаголы движения в воде: лексическая типология. М., 2007. С. 739–748.
- Подлесская 2014 — *Подлесская В. И.* «То есть, не убили, а зарезали саблей»: самоисправления говорящего в устных рассказах // *Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии: Труды Международной конференции «Диалог 2014»*. М., 2014. С. 547–561.
- Прозорова 2009 — *Прозорова Е. В.* Маркеры локальной структуры дискурса в русском жестовом языке. Дисс. ... канд. филол. наук. М., 2009
- Урысон 2003 — *Урысон Е. В.* Проблемы исследования языковой картины мира: Аналогия в семантике. М., 2003.
- Шмелев 2009 — *Шмелев А. Д.* «Незначащее» и «невывраженное» отрицание (когнитивные и коммуникативные источники энантиосемии) // *Арутюнова Н. Д.* (ред.). Логический анализ языка. Ассерция и негация. М., 2009. С. 173–200.
- Янда 2015 — *Янда Л. А.* Аспектуальные типы русского глагола: пересматривая типологию Крофта // *Язык и мысль: современная когнитивная лингвистика /* Сост. А. А. Кибрик, А. Д. Кошелев; ред. А. А. Кибрик и др. М., 2015. С. 213–237.
- Adolphs, Carter 2007 — *Adolphs S., Carter R.* Beyond the word. New challenges in analyzing corpora of spoken English // *European Journal of English Studies*. 2007. V. 11. № 2. P. 133–146.
- Allen et al. 2007 — *Allen S. et al.* Language-specific and universal influences in children's syntactic packaging of manner and path: A comparison of English, Japanese, and Turkish // *Cognition*. 2007. V. 102. № 1. P. 16–48.
- Argyle 1969 — *Argyle M.* Social Interaction. New York, 1969.
- Argyle, Cook 1976 — *Argyle M., Cook M.* Gaze and mutual gaze. Cambridge et al., 1976.
- Argyle, Graham 1976 — *Argyle M., Graham J. A.* The Central Europe experiment: Looking at persons and looking at things // *Journal of Environmental Psychology and Nonverbal Behavior*. 1976. № 1. P. 6–16.
- Arnheim 1969 — *Arnheim R.* Visual thinking. Berkeley; Los Angeles, 1969.
- Atkinson et al. 2004 — *Atkinson J. et al.* Understanding 'not': Neuropsychological dissociations between hand and head markers of negation in BSL // *Neuropsychologia*. 2004. V. 42. № 2. P. 214–229.
- Bates et al. 1987 — *Bates E., O'Connell B., Shore C.* Language and communication in infancy // *Osofsky J. D.* (ed.). Handbook of infant competence. New York, 1987. P. 149–203.
- Battersby, Healey 2010 — *Battersbey S., Healey P.* Using Head Movement to detect listener responses during multi-party dialogue // *Kipp M. et al.* (eds). Multimodal Corpora: Advances in Capturing, Coding and Analyzing Multimodality. Workshop Proceedings (18 May 2010). Valetta, 2010. P. 11–15.
- Bavelas et al. 2002 — *Bavelas J. B., Coates L., Johnson T.* Listener responses as a collaborative process: The role of gaze // *Journal of Communication*. 2002. № 52. P. 566–580.

- Beattie 1980 — *Beattie G.* The role of language production processes in the organization of behavior in face-to-face interaction // *Butterworth B.* (ed.). *Language Production*. London, 1980. P. 69–107.
- Bergman 1995 — *Bergman B.* Manual and non-manual expression of negation in Swedish Sign Language // *Bos H., Schermer T.* (eds). *Sign language research 1994*. Hamburg, 1995. P. 85–103.
- Bernieri, Rosenthal 1991 — *Bernieri F. J., Rosenthal R.* Interpersonal coordination: Behavior matching and interactional synchrony. Cambridge, 1991.
- Birdwhistell 1970 — *Birdwhistell R.* Kinesics and context. Philadelphia (PA), 1970.
- Boholm, Allwood 2010 — *Boholm M., Allwood J.* Repeated head movements, their function and relation to speech // *Proceedings of LREC workshop on multimodal corpora advances in capturing coding and analyzing multimodality*. Valetta, 2010. P. 6–10.
- Bonacchi, Karpiński 2014 — *Bonacchi S., Karpiński M.* Remarks about the use of the term “multimodality” // *Journal of Multimodal Communication Studies*. 2014. № 1. P. 1–17.
- Boroditsky 2001 — *Boroditsky L.* Does language shape thought? Mandarin and English speakers’ conceptions of time // *Cognitive psychology*. 2001. V. 43. № 1. P. 1–22.
- Boroditsky et al. 2011 — *Boroditsky L., Fuhrman O., McCormick K.* Do English and Mandarin speakers think about time differently? // *Cognition*. 2011. V. 118. № 1. P. 123–129.
- Boroditsky, Gaby 2010 — *Boroditsky L., Gaby A.* Remembrances of times East: Absolute spatial representations of time in an Australian aboriginal community // *Psychological Science*. 2010. V. 21. № 11. P. 1635–1639.
- Bressem, Ladewig 2011 — *Bressem J., Ladewig S. H.* Rethinking gesture phases: Articulatory features of gestural movement? // *Semiotica*. 2011. № 184. P. 53–91.
- Bressem, Müller 2014 — *Bressem J., Müller C.* The family of Away gestures: Negation, refusal, and negative assessment // *Body – Language – Communication: An International Handbook on Multimodality in Human Interaction*. (Handbooks of Linguistics and Communication Science. 38.2.) Berlin; Boston: De Gruyter Mouton, 2014. P. 1592–1604.
- Brown, Gullberg 2008 — *Brown A., Gullberg M.* Bidirectional crosslinguistic influence in L1–L2 encoding of manner in speech and gesture: A study of Japanese speakers of English // *Studies in Second Language Acquisition*. 2008. V. 30. № 2. P. 225–251.
- Brown, Gullberg 2010 — *Brown A., Gullberg M.* Changes in encoding of path of motion in a first language during acquisition of a second language // *Cognitive Linguistics*. 2010. V. 21. № 2. P. 263–286.
- Butterworth 1995 — *Butterworth G. E.* Factors in visual attention eliciting manual pointing in human infancy // *Roitblat H. L., Meyer J.-A.* (eds). *Comparative approaches to cognitive science*. Cambridge (MA), 1995. P. 329–338.
- Butterworth 2003 — *Butterworth G. E.* Pointing Is the Royal Road to Language for Babies // *Kita S.* (ed.) *Pointing: Where language, culture and cognition meet*. Mahwah (NJ): Lawrence Erlbaum Associates, 2003. P. 9–34.

- Calbris 1983 — *Calbris G.* Contribution a une analyse sémiologique de la mimique faciale et gestuelle française dans ses rapports avec la communication verbale. 4 vol. (1. Expérimentation, 2. Taxinomie, 3. Synthèse, 4. Annexe illustrative), thèse d'état, 1478 p., 17 microfiches. Paris, 1983. Available at: <http://catalogue.bibliotheque.msh-paris.fr>
- Calbris 1985 — *Calbris G.* Espace-Temps: Expression gestuelle du temps // *Semiotica*. 1985. V. 55. № 1–2. P. 43–73.
- Calbris 1990 — *Calbris G.* The semiotics of French gesture. Bloomington (IA), 1990.
- Calbris 2008a — *Calbris G.* From left to right... Coverbal gestures and their symbolic use of space // *Cienki A., Müller C.* Metaphor and Gesture. Amsterdam; Philadelphia (PA), 2008. P. 27–53.
- Calbris 2008b — *Calbris G.* La tête de Nicolas Sarkozy, ou les fonctions des gestes de la tête durant l'énonciation // *Mots. Le langage du politique*. 2008. № 86. P. 98–118.
- Calbris 2011 — *Calbris G.* Elements of meaning in gesture. Amsterdam; Philadelphia (PA), 2011.
- Casasanto, Bottini 2010 — *Casasanto D., Bottini R.* Can Mirror-Reading Reverse the Flow of Time? // *Hölscher C. et al.* (eds). *Spatial Cognition VII*. Berlin; Heidelberg, 2010. P. 335–345
- Casasanto, Jasmin 2010 — *Casasanto D., Jasmin K.* Good and bad in the hands of politicians: Spontaneous gestures during positive and negative speech // *PLoS (Public Library of Science) One*. 2010. V. 5. № 7. P. e11805.
- Casasanto, Jasmin 2012 — *Casasanto D., Jasmin K.* The Hands of Time: Temporal gestures in English speakers // *Cognitive Linguistics*. 2012. Vol. 23 (4). P. 643–674.
- Cassell 1999 — *Cassell J.* Embodied Conversation: Integrating Face and Gesture into Automatic // *Luperfoy S. S.* (ed.). *Spoken Dialogue Systems* Chicago, 1999. Available at: http://www.media.mit.edu/gnl/discint99/papers/cassell_toappear.pdf
- Cerrato 2005 — *Cerrato L.* Linguistic Functions of Head Nods // *Allwood J., Dorriots B., Nicholson Sh.* (eds). *Papers from the Second Nordic Conference on Multimodal Communication 2005*. (Gothenburg Papers on Theoretical Linguistics 92.) Göteborg, 2005. P. 137–152.
- Chan, Bergen 2005 — *Chan T. T., Bergen B.* Writing direction influences spatial cognition // *Proceedings of the 27th annual conference of the cognitive science society*. Mahwah (NJ), 2005. P. 412–417.
- Chen J.-Y. 2007 — *Chen J.-Y.* Do Chinese and English speakers think about time differently? Failure of replicating Boroditsky (2001) // *Cognition*. 2007. № 104. P. 427–436.
- Chen L. 2007 — *Chen L.* The acquisition and use of motion event expressions in Chinese. Munich, 2007.
- Choi, Lantolf 2008 — *Choi S., Lantolf J. P.* Representation and embodiment of meaning in L2 communication: Motion events in the speech and gesture of advanced L2 Korean and L2 English speakers // *Studies in Second Language Acquisition*. 2008. V. 30. № 2. P. 191–224.

- Chui 2005 — *Chui K.* Temporal patterning of speech and iconic gestures in conversational discourse // *Journal of Pragmatics*. 2005. V. 37. № 6. P. 871–887.
- Chui 2009 — *Chui K.* Linguistic and imagistic representations of motion events // *Journal of Pragmatics*. 2009. V. 41. № 9. P. 1767–1777.
- Chui 2012 — *Chui K.* Cross-linguistic comparison of representations of motion in language and gesture // *Gesture*. 2012. V. 12. № 1. P. 40–61.
- Cienki 1998 — *Cienki A.* Metaphoric gestures and some of their relations to verbal metaphoric expressions // *Discourse and cognition: Bridging the gap*. Stanford (CA): Center for the Study of Language and Information, 1998. P. 189–204.
- Cienki 1999 — *Cienki A.* The strengths and weaknesses of the left / right polarity in Russian: Diachronic and synchronic semantic analyses // *Stadler L. de, Eyrich C.* (eds). *Issues in Cognitive Linguistics: 1993 Proceedings of the International Cognitive Linguistics Conference*. Berlin, 1999. P. 299–329.
- Cienki, Müller 2008 — *Cienki A., Müller C.* Metaphor, gesture, and thought // *Gibbs R. W. Jr* (ed.). *The Cambridge handbook of metaphor and thought*. Cambridge, 2008. P. 483–501.
- Clark 1973 — *Clark H. H.* Space, time, semantics and the child // *Moore T. E.* (ed.). *Cognitive Development and the Acquisition of Language*. New York, 1973. P. 27–63.
- Clark 2003 — *Clark H. H.* Pointing and Placing // *Kita S.* (ed.) *Pointing: Where language, culture and cognition meet*. Mahwah (NJ): Lawrence Erlbaum Associates, 2003. P. 243–268.
- Coerts 1992 — *Coerts J.* Non-manual grammatical markers: An analysis of interrogatives, negations and topicalisations in Sign Language of The Netherlands. Amsterdam, 1992.
- Condon, Ogston 1967 — *Condon W., Ogston W.* A segmentation of behavior // *Journal of Psychiatric Research*. 1967. № 5. P. 221–235.
- Cooperrider 2014 — *Cooperrider K.* Body-directed gestures: Pointing to the self and beyond // *Journal of Pragmatics*. 2014. № 71. P. 1–16.
- Cooperrider, Núñez 2007 — *Cooperrider K., Núñez R.* Doing time: Speech, gesture, and conceptualization of time // *CRL Technical Report*. 2007. V. 19. № 3. P. 3–19. Available at: <http://www.cogsci.ucsd.edu/~nunez/web/19-3.PDF>
- Cooperrider, Núñez 2012 — *Cooperrider K., Núñez R.* Nose-pointing: Notes on a facial gesture of Papua New Guinea // *Gesture*. 2012. V. 12. № 2. P. 103–129.
- Cosnier, Brossard 1984 — *Cosnier J. et al.* *La communication non verbale*. Neuchâtel, 1984.
- Croft 2012 — *Croft W.* *Verbs: Aspect and causal structure*. Oxford, 2012.
- Darwin 1872 — *Darwin Ch.* *The expression of emotion in man and animals*. London, 1872.
- De Jorio 1832/2000 — *De Jorio A.* *Gesture in Naples and gesture in classical antiquity*. [La mimica degli antichi investigate nel gestire napoletano.] / Ed. and trans. By A. Kendon. Bloomington (IA), 2000
- De Ruiter 2000 — *De Ruiter J. P.* The production of gesture and speech // *McNeill D.* (ed.). *Language and gesture*. Cambridge, 2000. P. 284–311.

- De Ruiter 2003 — *De Ruiter J. P.* The function of hand gesture in spoken conversation // *Bickenbach M. et al.* (eds). *Mabus Loquens*. Cologne, 2003. P. 338–347.
- De Ruiter, Wilkins 1998 — *Ruiter J. P., Wilkins D.* The synchronization of gesture and speech in Dutch and Arrernte // *Santi S., Guaïtella I., Cavé C., Konopczynski G.* (eds). *Oralité et gestualité: Communication multimodale, interaction*. Paris, 1998. P. 603–607.
- Diadori 1990 — *Diadori P.* Without Words. 100 Italian Gestures [Senza Parole. 100 Gesti degli italiani.] Roma, 1990.
- Dittmann 1972 — *Dittmann A.* The body movement-speech rhythm relationship as a cue to speech encoding // *Siegman A. W., Pope B.* (eds). *Studies in dyadic communication*. Emsford; New York, 1972. P. 135–151.
- Driver et al. 1999 — *Driver J. et al.* Gaze perception triggers reflexive visuospatial orienting // *Visual Cognition*. 1999. № 6. P. 509–540.
- Duncan 1972 — *Duncan S.* Some signals and rules for taking speaking turns in conversations // *Journal of Personality and Social Psychology*. 1972. № 23. P. 283–292.
- Duncan 1973 — *Duncan S.* Toward a grammar for dyadic conversation // *Semiotica*. 1973. № 9. P. 29–47.
- Efron 1941 — *Efron D.* *Gesture and Environment: A Tentative Study of Some of the Spatio-temporal and Linguistic Aspects of the Gestural Behavior of Eastern Jews and Southern Italians in New York City, Living Under Similar as Well as Different Environmental Conditions*. New York: King's Crown Press, 1941.
- Efron 1972 — *Efron D.* *Gesture, Race and Culture: A Tentative Study of the Spatio-temporal and Linguistic Aspects of the Gestural Behavior of Eastern Jews and Southern Italians in New York City, Living Under Similar as Well as Different Environmental Conditions*. The Hague: Mouton De Gruyter, 1972/
- Eibl-Eibesfeldt 1989 — *Eibl-Eibesfeldt I.* *Human ethology*. New York, 1989
- Ekman, Friesen 1969 — *Ekman P., Friesen W.* The repertoire of nonverbal behavior: categories, origins, usage and coding // *Semiotica*. 1969. V. 1. Iss. 1. P. 49–98.
- Elms 2010 — *Elms J. T. E.* *Gesture-to-Speech Mismatch in the Construction of Problem Solving Insight* // 36th Annual Meeting of the Berkeley Linguistics Society. Berkeley (CA), 2010. Available at: http://www.researchgate.net/publication/215649849_Gesture-to-Speech_Mismatch_in_the_Construction_of_Problem_Solving_Insight.
- Enfield 2001 — *Enfield N. J.* 'Lip-pointing': A discussion of form and function with reference to data from Laos // *Gesture*. 2001. V. 1. № 2. P. 185–212.
- Enfield et al. 2007 — *Enfield N. J., Kita S., De Ruiter J. P.* Primary and secondary pragmatic functions of pointing gestures // *Journal of Pragmatics*. 2001. V. 39. № 10. P. 1722–1741.
- Esteve-Gibert, Prieto 2014 — *Esteve-Gibert N., Prieto P.* Infants temporally coordinate gesture-speech combinations before they produce their first words // *Speech Communication*. 2014. V. 57. P. 301–316.

- Fehr, Exline 1987 — *Fehr B. J., Exline R. V.* Social visual interaction: A conceptual and literature review // *Siegmán A. W., Feldstein S.* (eds). *Nonverbal behavior and communication*. New York, 1987. P. 225–326.
- Ferré 2004 — *Ferré G.* Degrés d'intensité exprimés à l'oral. Du discours à la gestualité en passant par la prosodie // *Noailly M., Lefevre F.* (eds). *Travaux linguistiques du Cerlico*. Vol. 17. Intensité, Comparaison, Degré. Rennes: Presses Universitaires de Rennes. 2004. P. 13–26.
- Ferré 2010 — *Ferré G.* Timing relationships between speech and co-verbal gestures in spontaneous French // *Proceedings of LREC'2010: Workshop on Multimodal Corpora*. Valetta, 2010. P. 86–91.
- Fornel 1992 — *Fornel M.* The return gesture: Some remarks on context, inference, and iconic gesture // *Auer P., Luzio A. di* (eds). *The contextualization of language*. Amsterdam, 1992. P. 159–176.
- Fuhrman, Boroditsky 2007 — *Fuhrman O., Boroditsky L.* Mental time-lines follow writing direction: Comparing English and Hebrew speakers // *Proceedings of the 29th annual conference of the cognitive science society*. Nashville (TN), 2007. P. 1007–1011.
- Goldin-Meadow, Butcher 2003 — *Goldin-Meadow S., Butcher C.* Pointing Toward Two-Word Speech in Young Children // *Kita S.* (ed.) *Pointing: Where language, culture and cognition meet*. Mahwah (NJ): Lawrence Erlbaum Associates, 2003. P. 85–108.
- Goodwin 1980 — *Goodwin M. H.* Processes of mutual monitoring implicated in the production of description sequences // *Sociological Inquiry*. 2003. № 50. P. 303–317.
- Goodwin 1981 — *Goodwin Ch.* Conversational organization: interaction between speakers and hearers. New York, 1981.
- Goodwin, Goodwin 1987 — *Goodwin M. H., Goodwin Ch.* Concurrent operations on talk: Notes on the interactive organization of assessments // *IPRA Papers in Pragmatics*. 1987. № 1. P. 1–54.
- Graf et al. 2002 — *Graf H. P. et al.* Visual prosody: Facial movements accompanying speech // *Proceedings of the Fifth IEEE International Conference on Automatic Face and Gesture Recognition (FGR'02)*, Washington (DC), 2002. P. 396–401.
- Grishina 2009a — *Grishina E.* Multimodal Russian Corpus (MURCO): general structure and user interface // *NLP, Corpus Linguistics, Corpus Based Grammar Research*. Fifth International Conference. Smolenice, Slovakia, 25–27 November 2009. *Proceedings*. Smolenice, 2009. P. 119–131.
- Grishina 2009b — *Grishina E.* Multimodal Russian Corpus (MURCO): types of annotation and annotator's workbenches // *Corpus Linguistics Conference CL2009*, University of Liverpool, UK, 20–23 July 2009. Liverpool, 2009. Available at: <http://ucrel.lancs.ac.uk/publications/cl2009/>.
- Grishina 2010a — *Grishina E.* Multimodal Russian Corpus (MURCO): First Steps // *Proceedings of LREC'2010*. Valetta, 2010. P. 2956–2960. Available at: http://www.lrec-conf.org/proceedings/lrec2010/pdf/143_Paper.pdf.

- Grishina 2010b — *Grishina E.* Multimodal Russian Corpus (MURCO): Studying Emotions // Workshop Best Practice for Speech Corpora in Linguistic research Valletta, 2010. P. 13–16. Available at: http://www.corpora.uni-hamburg.de/lrec2012/Proceedings_Complete.pdf.
- Grishina 2013 — *Grishina E.* Eye behavior in Russian spoken interaction and its correlation with affirmation and negation // *Thielemann N., Kosta P.* (eds). Approaches to Slavic Interaction. (Dialogue Studies. Vol. 20.) Amsterdam: John Benjamins Publishing Company, 2013. P. 63–83.
- Grishina et al. 2012 — *Grishina E., Savchuk S., Sichinava D.* Multimodal Parallel Russian Corpus (MultiPARC): Main Tasks and General Structure // Workshop Best Practices for Speech Corpora in Linguistic Research in the framework of LREC'2012 (Language Resources and Evaluation). Istanbul, 2012. P. 13–16. Available at: http://www.corpora.uni-hamburg.de/lrec2012/Proceedings_Complete.pdf
- Guidetti 2005 — *Guidetti M.* Yes or no? How young French children combine gestures and speech to agree and refuse // *Journal of Child Language*. 2005. V. 32. Iss. 4. P. 911–924.
- Gullberg et al. 2008 — *Gullberg M., Hendriks H., Hickmann M.* Learning to talk and gesture about motion in French // *First Language*. 2008. V. 28. № 2. P. 200–236.
- Gullberg, Holmqvist 1999 — *Gullberg M., Holmqvist K.* Keeping an eye on gestures: Visual perception of gestures in face-to-face communication // *Pragmatics and Cognition*. 1999. № 7. P. 35–63.
- Gullberg, Holmqvist 2006 — *Gullberg M., Holmqvist K.* What speakers do and what listeners look at. Visual attention to gestures in human interaction live and on video // *Pragmatics and Cognition*. 2006. № 14. P. 53–82.
- Gullberg, Kita 2009 — *Gullberg M., Kita S.* Attention to Speech-Accompanying Gestures: Eye Movements and Information Uptake // *Journal of nonverbal behavior*. 2009. V. 33. № 4. P. 251–277.
- Hadar et al. 1983 — *Hadar U., Steiner T. J., Grant E. C., Rose F. C.* Kinematics of head movements accompanying speech during conversation // *Human Movement Science*. 1983. V. 2. № 1. P. 35–46.
- Hadar et al. 1985 — *Hadar U., Steiner T. J., Rose F. C.* Head movement during listening turns in conversation // *Journal of Nonverbal Behavior*. 1985. V. 9. № 4. P. 214–228.
- Harrison 2009 — *Harrison S.* Grammar, Gesture, and Cognition: The Case of Negation in English. Ph. D. Dissertation. Bordeaux, 2009.
- Harrison 2010 — *Harrison S.* Evidence for node and scope of negation on coverbal gesture // *Gesture*. 2010. V. 10. № 1. P. 29–51.
- Harrison 2013 — *Harrison S.* The temporal coordination of negation gestures in relation to speech // Proceedings of the Tilburg Gesture Research Meeting (TiGeR 2013). Tilburg (NL), 2013. Available at: <http://tiger.uvt.nl/pdf/papers/harrison.pdf>
- Harrison 2015 — *Harrison S.* A modality-axis in gesture space? The Vertical Palm and construal of negation as distance // *Ferré G., Tutton M.* Gesture and Speech in Interaction. 4th edition (GESPIN 4). Nantes, 2015. P. 137–142.

- Havil 2003 — *Havil J. B.* How to Point in Zinacantán // *Kita S.* (ed.) *Pointing: Where language, culture and cognition meet.* Mahwah (NJ): Lawrence Erlbaum Associates, 2003. P. 139–170.
- Haviland 1993 — *Haviland J. B.* Anchoring, iconicity, and orientation in Guugu Yimithirr pointing gestures // *Journal of Linguistic Anthropology.* 1993. V. 3. № 1. P. 3–45.
- Heath 1986 — *Heath C.* *Body movement and speech in medical interaction.* Cambridge, 1986.
- Heritage 1989 — *Heritage J.* *Current developments in conversation analysis.* Philadelphia, 1989.
- Heylen 2005 — *Heylen D.* Challenges ahead: head movements and other social acts during conversations // *Joint Symposium on Virtual Social Agents*, 12–15 April 2005. Hatfield, 2005. P. 45–52.
- Heylen 2006 — *Heylen D.* Head gestures, gaze and the principles of conversational structure // *International Journal of Humanoid Robotics.* 2006. V. 3. № 3. P. 1–27.
- Ishi et al. 2008 — *Ishi C. T., Ishiguro H., Hagita N.* Analysis of inter- and intra-speaker variability of head motions during spoken dialogue // *Göcke R., Lucey P., Lucey S.* (eds). *AVSP-2008 Proceedings, International Conference on Auditory-Visual Speech Processing 2008*, September 26–29, 2008; ISCA Archive Tangalooma Wild Dolphin Resort, Moreton Island, Queensland, P. 37–42. Available at: http://www.isca-speech.org/archive_open/avsp08.
- Janda 2004 — *Janda L. A.* A metaphor in search of a source domain: the categories of Slavic aspect // *Cognitive Linguistics.* 2004. № 15 (4). P. 471–527.
- Janda 2007 — *Janda L. A.* Aspectual clusters of Russian verbs // *Studies in Language.* 2008. № 31 (3). P. 607–648.
- Janda 2008 — *Janda L. A.* Semantic Motivations for Aspectual Clusters of Russian Verbs // *Christina Y. Bethin* (ed.). *American Contributions to the 14th International Congress of Slavists.* Bloomington, 2008. P. 181–196.
- January, Kako 2007 — *January D., Kako E.* Re-evaluating evidence for linguistic relativity: Reply to Boroditsky (2001) // *Cognition.* 2007. V. 104. № 2. P. 417–426.
- Jokinen et al. 2010 — *Jokinen K., Nishida M., Yamamoto S.* On Eye-gaze and Turn-taking // *Proceedings of the Workshop “Eye-gaze in Intelligent Human-Machine Interaction”, International Conference on Intelligent User Interfaces.* Hong-Kong, 2010. P. 118–123.
- Jungheim 2004 — *Jungheim N. O.* Hand in Hand: A Comparison of Gestures Accompanying Japanese Native Speaker and JSL Learner Refusals // *JALT Journal.* 2004. V. 26. № 2. P. 127–146.
- Karpiński et al. 2008 — *Karpiński M., Jarmolowicz-Nowikow E., Malisz Z.* Aspects of gestural and prosodic structure of multimodal utterances in Polish task-oriented dialogues // *Demenko G., Jassem K., Szpakowicz St.* (eds). *Speech and Language Technology.* Vol. XI. Poznań, 2008. P. 113–122.
- Kendon 1972 — *Kendon A.* Some relationships between body motion and speech // *Siegmán A., Pope B.* (eds). *Studies in dyadic communication.* New York, 1972. P. 177–210.

- Kendon 1980 — *Kendon A.* Gesticulation and speech: Two aspects of the process of utterance // *Key M. R.* (ed.). The relation between verbal and nonverbal communication. The Hague, 1980. P. 207–227.
- Kendon 1988a — *Kendon A.* How gestures can become like words // *Poyatos F.* (ed.). Cross-cultural perspectives in nonverbal communication. Toronto, 1988. P. 131–141.
- Kendon 1988b — *Kendon A.* Sign languages of Aboriginal Australia: Cultural, semiotic and communicative perspectives. Cambridge, 1988.
- Kendon 1990 — *Kendon A.* Conducting interaction: Patterns of behavior in focused encounters. Cambridge, 1990.
- Kendon 1994 — *Kendon A.* Do gestures communicate? A review // Research on language and social interaction. 1994. V. 27. № 3. P. 175–200.
- Kendon 1995 — *Kendon A.* Gestures as illocutionary and discourse structure markers in Southern Italian conversation // Journal of pragmatics. 1995. V. 23. № 3. P. 247–279.
- Kendon 2002 — *Kendon A.* Some uses of the head shake // *Gesture*. 2002. V. 2. № 2. P. 147–182.
- Kendon 2004 — *Kendon A.* Gesture: Visible action as utterance. Cambridge, 2004.
- Kendon, Versante 2003 — *Kendon A., Versante L.* Pointing by Hand in “Neapolitan” // *Kita S.* (ed.). Pointing: Where language, culture and cognition meet. Mahwah (NJ): Lawrence Erlbaum Associates, 2003. P. 109–138.
- Kita 1990 — *Kita S.* The temporal relationship between gesture and speech: A study of Japanese-English bilinguals. Master of Science work (MS), Department of psychology, Univ. of Chicago. Chicago, 1990.
- Kita 2003 — *Kita S.* Interplay of Gaze, Hand, Torso Orientation, and Language in Pointing // *Kita S.* (ed.). Pointing: Where language, culture and cognition meet. Mahwah (NJ): Lawrence Erlbaum Associates, 2003. P. 307–328.
- Kita et al. 1998 — *Kita S., Van Gijn I., Van der Hulst H.* Movement phases in signs and co-speech gestures, and their transcription by human coders // *Gesture and sign language in human-computer interaction*. Berlin; Heidelberg, 1998. P. 23–35.
- Kita et al. 2007 — *Kita S. et al.* Relations between syntactic encoding and co-speech gestures: Implications for a model of speech and gesture production // *Language and Cognitive Processes*. 2007. V. 22. № 8. P. 1212–1236.
- Kita, Özyürek 2003 — *Kita S., Özyürek A.* What does cross-linguistic variation in semantic coordination of speech and gesture reveal? Evidence for an interface representation of spatial thinking and speaking // *Journal of Memory and language*. 2003. V. 48. № 1. P. 16–32.
- Kleinke 1986 — *Kleinke C. L.* Gaze and eye contact: A research review // *Psychological Bulletin*. 1986. № 100. P. 78–100
- Kranjec, McDonoug 2011 — *Kranjec A., McDonough L.* The implicit and explicit embodiment of time // *Journal of Pragmatics*. 2011. V. 43. № 3. P. 735–748.
- Kuznetsova, Makarova 2012 — *Kuznetsova Ju., Makarova A.* Distribution of two self-factives in russian: -nu- and -anu- // *Grønn A., Pazelskaya A.* (eds). The Russian Verb. Oslo Studies in Language. 2012. № 4 (1). P. 155–176.

- Kyle, Woll 1985 — *Kyle J. G., Woll B.* Sign Language. The study of deaf people and their language. Cambridge, 1985.
- Ladewig, Bressem 2013 — *Ladewig S. H., Bressem J.* New insights into the medium hand: Discovering recurrent structures in gestures // *Semiotica*. 2013. № 197. P. 203–231.
- Lapaire 2011 — *Lapaire J.-R.* Grammar, Gesture and Cognition: Insights from Multimodal Utterances and Applications for Gesture Analysis // *Вісник Львівського університету. Серія філологічна*. 2011. № 52. С. 87–107.
- László 2008 — *László J.* Концепт моментальності в системі руського глагола // *Slavica Szegediensia*. VI. Szeged, 2007–2008. P. 88–96.
- Lausberg, Kita 2003 — *Lausberg H., Kita S.* The content of the message influences the hand choice in co-speech gestures and in gesturing without speaking // *Brain and Language*. 2003. V. 86. № 1. P. 57–69.
- Lee et al. 2009 — *Lee J., Prendinger H., Neviarouskaya A., Marsella S.* Learning Models of Speaker Head Nods with Affective Information // *Affective Computing and Intelligent Interaction and Workshops*, 2009. ACII 2009. 3rd International Conference (10–12 Sept. 2009). Amsterdam, 2009. P. 1–6.
- Liu, Zhang 2009 — *Liu L., Zhang J.* The effects of spatial metaphorical representations of time on cognition // *Foreign Language Teaching and Research*. 2009. № 41. P. 266–271.
- Lock et al. 1990 — *Lock A., Young A., Service V., Chandler P.* Some observations on the origins of the pointing gesture // *Volterra V., Erting C. J.* (eds). From gesture to language in hearing and deaf children. Berlin, 1990. P. 42–55.
- Loehr 2007 — *Loehr D.* Aspects of rhythm in gesture and speech // *Gesture*. 2007. V. 7. № 2. P. 179–214.
- Loehr 2012 — *Loehr D. P.* Temporal, structural, and pragmatic synchrony between intonation and gesture // *Laboratory Phonology*. 2012. V. 3. № 1. P. 71–89.
- Magno-Caldognetto, Poggi 1997 — *Magno-Caldognetto E.A., Poggi I.* Micro- and macro-bimodality // *ESCA Workshop on Audio-Visual Speech Processing (AVSP'97)*. Rhodes, 1997. P. 33–36.
- Masataka 2003 — *Masataka N.* From Index-Finger Extension to Index-Finger Pointing: Ontogenesis of Pointing in Preverbal Infants // *Kita S.* (ed.). Pointing: Where language, culture and cognition meet. Mahwah (NJ): Lawrence Erlbaum Associates, 2003. P. 69–84.
- Maynard 1987 — *Maynard S.* Interactional functions of a nonverbal sign: Head movements in Japanese dyadic casual conversation // *Journal of Pragmatics*. 1987. № 11. P. 589–606.
- McClave 1994 — *McClave E. Z.* Gestural beats: The rhythm hypothesis // *Journal of psycholinguistic research*. 1994. V. 23. № 1. P. 45–66.
- McClave 1998 — *McClave E. Z.* Pitch and manual gestures // *Journal of Psycholinguistic Research*. 1998. V. 27. № 1. P. 69–89.
- McClave 2000 — *McClave E. Z.* Linguistic functions of head movements in the context of speech // *Journal of Pragmatics*. 2000. V. 32. № 7. P. 855–878.

- McClave 2001 — *McClave E. Z.* The relationship between spontaneous gestures of the hearing and American Sign Language // *Gesture*. 2001. V. 1. № 1. P. 51–72.
- McClave et al. 2008 — *McClave E. Z. et al.* Linguistic movements of the head in Arabic, Bulgarian, Korean, and African American vernacular English // *Gesture*. 2008. V. 7. № 3. P. 343–390.
- McKee 2006 — *McKee R.* Aspects of interrogatives and negation in New Zealand Sign Language // *Zeshan U.* (ed.). *Interrogative and Negative Constructions in Sign Languages*. Preston, 2006. P. 70–90.
- McNeill 1992 — *McNeill D.* Hand and mind: What gestures reveal about thought. Chicago, 1992.
- McNeill et al. 1993 — *McNeill D., Cassell J., Levy E.T.* Abstract deixis // *Semiotica*. 1993. № 95. P. 5–19.
- McNeill et al. 2001 — *McNeill D., Quek F., McCullough K.-E., Duncan S., Furuyama N., Bryll R., Ma X.-F., Ansari R.* Catchments, Prosody, and Discourse // *Gesture*. 2001. V. 1. № 1. P. 9–33.
- McNeill, Duncan 2000 — *McNeill D., Duncan S.* Growth points in thinking-for-speaking // *McNeill D.* (ed.). *Language and gesture*. Cambridge, 2000. P. 141–161.
- Morrel-Samuels, Krauss 1992 — *Morrel-Samuels P., Krauss R. M.* Word familiarity predicts temporal asynchrony of hand gestures and speech // *Journal of Experimental Psychology: Learning, Memory, and Cognition*. 1992. V. 18. № 3. P. 615.
- Morris 2002 — *Morris D.* *Peoplewatching*. New York, 2002.
- Morris et al. 1979 — *Morris D. et al.* *Gestures: Their Origins and Distribution*. London, 1979.
- Müller 2004 — *Mueller C.* The Palm-Up-Open-Hand. A case of a gesture family? // *Mueller C., Posner R.* (eds). *The Semantics and pragmatics of everyday gesture. The Berlin conference*. Berlin, 2004. P. 233–256.
- Müller 2008 — *Müller C.* What gestures reveal about the nature of metaphor // *Cienki A., Müller C.* (eds). *Metaphor and gesture*. Amsterdam; Philadelphia (PA), 2011. P. 219–248.
- Müller 2014 — *Müller C.* Gesture as deliberate “expressive movement” // *Seyfedinipur M., Gullberg M.* (eds). *From Gesture in Conversation to Visible Action as Utterance: Essays in honor of Adam Kendon*. Amsterdam; Philadelphia (PA), 2014. P. 127–152.
- Munari 1963 — *Munari B.* Add-ins to Italian Dictionary. [Supplemento al dizionario italiano.] Milano, 1963.
- Nespor, Sandler 1999 — *Nespor M., Sandler W.* Prosody in Israeli Sign Language // *Language and Speech*. 1999. V. 42. № 2–3. P. 143–176.
- Nobe 2000 — *Nobe S.* Where to most spontaneous representational gestures actually occur with respect to speech? // *McNeill D.* (ed.). *Language and gesture*. Cambridge, 2000. P. 186–198.
- Novick et al. 1996 — *Novick D. G., Hansen B., Ward K.* Coordinating turn-taking with gaze // *Proceedings of 4th International Conference on Spoken Language Processing (ICSLP 1996)*. Philadelphia (PA), 1996. P. 1888–1891.

- Núñez, Sweetser 2006 — Núñez R., Sweetser E. Looking ahead to the past: Convergent evidence from Aymara language and gesture in the crosslinguistic comparison of spatial construals of time // *Cognitive Science*. 2006. № 30. P. 1–49.
- Ohashi 2010 — Ohashi J. Balancing obligations: Bowing and linguistic features in thanking in Japanese // *Journal of Politeness Research*. 2010. № 6. P. 183–214.
- Ouellet et al. 2010 — Ouellet M., Santiago J., Israeli Z., Gabay Sh. Is the Future the Right Time? // *Experimental Psychology*. 2010. V. 57. № 4. P. 308–314.
- Özyürek et al. 2005 — Özyürek A. et al. How does linguistic framing of events influence co-speech gestures? Insights from crosslinguistic variations and similarities // *Gesture*. 2005. V. 5. № 1–2. P. 219–240.
- Özyürek et al. 2008 — Özyürek A. et al. Development of cross-linguistic variation in speech and gesture: Motion events in English and Turkish // *Developmental psychology*. 2008. V. 44. № 4. P. 1040.
- Paggio, Navaretta 2010 — Paggio P., Navaretta C. Feedback in Head Gestures and Speech // Kipp M. et al. (eds). *Multimodal Corpora: Advances in Capturing, Coding and Analyzing Multimodality*. Workshop Proceedings (18 May 2010). Valetta, 2010. P. 1–5.
- Paggio, Navaretta 2011 — Paggio P., Navaretta C. Head Movements, Facial Expressions and Feedback in Danish First Encounters Interactions: A Culture-Specific Analysis // Stephanidis C. (ed.). *Universal Access in Human-Computer Interaction. Part II*. HCII 2011. LNCS 6766. Berlin; Heidelberg: Springer-Verlag, 2011. P. 583–590.
- Paggio, Navaretta 2012 — Paggio P., Navaretta C. Classifying the feedback function of head movements and face expressions // Edlund J., Heylen D., Paggio P. (eds). *Multimodal Corpora: How Should Multimodal Corpora Deal with the Situation?* Workshop Proceedings (22 May 2012). Istanbul, 2012. P. 34–37/
- Pea 1980 — Pea R. D. The development of negation in early child language // Anglin J. M., Bruner J. J. S., Olson D. R. (eds). *The social foundations of language and thought: Essays in honor of Jerome S. Bruner*. New York; London, 1980. P. 156–186.
- Petitto 1997 — Petitto L. A. Ontogenesis of early pointing and language: Evidence from languages where gestures are linguistic // *Max Planck Institute Workshop on Pointing Gestures*. Oud-Turnhout, 1997.
- Pfau 2002 — Pfau R. Applying morphosyntactic and phonological readjustment rules in natural language negation // Meier R. P., Cormier Q.-P. D. (eds). *Modality and structure in signed and spoken languages*. Cambridge, 2002. P. 263–295
- Pfau 2008 — Pfau R. The Grammar of Headshake: A Typological Perspective on German Sign Language Negation // *Linguistics in Amsterdam*. 2008. № 1. P. 37–74.
- Pfau, Quer 2002 — Pfau R., Quer J. V-to-Neg raising and negative concord in three sign languages // *Rivista di Grammatica Generativa*. 2002. V. 27. P. 73–86.
- Pinfield 2013 — Pinfield T. Gestural head movements in captive bonobos (*Pan paniscus*); use, function and evolutionary implications // *Canopy. Journal of the Primate Conservation, MSc Programme*. 2013. V. 14. № 1. P. 6–10. Available at: http://www.social-sciences.brookes.ac.uk/journals/canopy/canopy_v14_i1.pdf

- Poggi et al. 2004 — *Poggi I., Cirella F., Zollo A., Agostini A.* The Communicative System of Touch. Alphabet, Lexicon, and Norms of Use // *Mind*. 2004. V. 2915. C. 77–89.
- Poggi et al. 2010 — *Poggi I., D'Errico F., Vincze L.* Types of Nods. The polysemy of a social signal // *Language Resources and Evaluation. International Conference (LREC'2010)* 19–21 May 2010. Valetta, 2010. P. 2570–2576. Available at: http://www.lrec-conf.org/proceedings/lrec2010/pdf/596_Paper.pdf
- Povinelli et al. 2003 — *Povinelli D. J., Bering J. M., Giambrone S.* Chimpanzees' "Pointing": Another Error of the Argument by Analogy? // *Kita S.* (ed.). *Pointing: Where language, culture and cognition meet*. Mahwah (NJ): Lawrence Erlbaum Associates, 2003. P. 35–68.
- Povinelli, Davis 1994 — *Povinelli D. J., Davis D. R.* Differences between chimpanzees (Pan troglodytes) and humans (Homo sapiens) in the resting state of the index finger: Implications for pointing // *Journal of Comparative Psychology*. 1994. № 108. P. 134–139.
- Ross 1970 — *Ross J. R.* On declarative sentences // *Readings in English transformational grammar*. Waltham (MA), 1970. P. 272.
- Saitz, Cervenka 1972 — *Saitz R. L., Cervenka E. J.* Handbook of gestures: Colombia and the United States. The Hague: Mouton, 1972.
- Sandler 1999 — *Sandler W.* Prosody in two natural language modalities // *Language and Speech*. 1999. V. 42. P. 127–142.
- Schegloff 1984 — *Schegloff E.A.* On some gestures' relation to talk // *Atkinson J. M., Heritage J.* (eds). *Structures of Social Action*. Cambridge, 1984. P. 266–298.
- Schegloff 1987 — *Schegloff E.* Analyzing single episode of interaction: An exercise in conversation analysis // *Social Psychology Quarterly*. 1987. № 50. P. 101–114.
- Schneider et al. 2010 — *Schneider C., Call J., Liebal K.* Do bonobos say NO by shaking their head? // *Primates*. 2010. V. 51. № 3. P. 199–202.
- Sherzer 1973 — *Sherzer J.* Verbal and non-verbal deixis: The pointed lip gesture among the San Blas Cuna // *Language in Society*. 1973. V. 2. № 1. P. 117–131.
- Slobin 2004 — *Slobin D. I.* The many ways to search for a frog: Linguistic typology and the expression of motion events // *Strömqvist S., Verhoven L.* (eds). *Relating events in narrative*. Mahwah (NJ), 2004. P. 219–257.
- Stec 2012 — *Stec K.* Meaningful shifts: A review of viewpoint markers in co-speech gesture and sign language // *Gesture*. 2012. V. 12. № 3. P. 327–361.
- Suitner 2009 — *Suitner C.* Where to place social targets? Stereotyping and Spatial Agency Bias. Doctoral dissertation, Department of Psychology, University of Padova. Padova, 2009.
- Talmy 1975 — *Talmy L.* *Semantics and syntax of motion*. New York, 1975.
- Talmy 1985 — *Talmy L.* Lexicalization patterns: Semantic structure in lexical forms // *Language typology and syntactic description*. Vol. 3: Grammatical categories and the lexicon / Ed. by T. Shopen. Cambridge, Cambridge University Press, 1985.
- Talmy 1991 — *Talmy L.* Path to realization: A typology of event conflation // *Annual Meeting of the Berkeley Linguistics Society*. Berkeley (CA), 1991. P. 480–519.

- Torres et al. 1997 — *Torres O. E., Cassell J., Prevost S.* Modeling Gaze Behavior as a Function of Discourse Structure // First International Workshop on Human Computer Conversations Bellagio, 1997.
- Tse, Altarriba 2008 — *Tse C. S., Altarriba J.* Evidence against linguistic relativity in Chinese and English: A case study of spatial and temporal metaphors // *Journal of Cognition and Culture*. 2008. V. 8. № 3. P. 335–357.
- Veinberg, Wilbur 1990 — *Veinberg S.C., Wilbur R.B.* A linguistic analysis of the negative headshake in American Sign Language // *Sign Language Studies*. 1990. № 68. P. 217–244.
- Vygotsky 1962 — *Vygotsky L.* Thought and Language. Cambridge (MA), 1962.
- Whitehead 2011 — *Whitehead K. A.* Some uses of head nods in “third position” in talk-in-interaction // *Gesture*. 2011. V. 11. № 2. P. 103–122.
- Wiemann, Knapp 1975 — *Wiemann J. M., Knapp M. L.* Turn-taking in Conversation // *Journal of Communication*. 1975. № 25. P. 75–92.
- Wilkins 2003 — *Wilkins D.* Why Pointing With the Index Finger Is Not a Universal (in Sociocultural and Semiotic Terms) // *Kita S.* (ed.). Pointing: Where language, culture and cognition meet. Mahwah (NJ): Lawrence Erlbaum Associates, 2003. P. 171–216.
- Yngve 1970 — *Yngve V.* On getting a word in edgewise // Papers from the 6th regional meeting of the Chicago Linguistic Society. Chicago: Chicago Linguistic Society, 1970. P. 567–578.
- Ywano et al. 1996 — *Ywano Y., Kageyama S., Morikawa E., Nakazato S., Shirai K.* Analysis of head movements and its role in spoken dialogue // Proceedings of 4th International Conference on Spoken Language Processing (ICSLP 1996). Philadelphia, PA, 1996. P. 2167–2170.
- Zucchi 2005 — *Zucchi S.* Tense, Time, and Adverbs in Italian Sign Language // Università degli Studi di Milano August 13, 2005. Available at: <http://filosofia.dipafilo.unimi.it/~zucchi/NuoviFile/LIStense%26adverbs.pdf>.

Список условных обозначений

Конфигурации ладони:

- ↑ — ориентация ладони вверх
- ↕ — вертикальная ориентация ладони
- ↓ — ориентация ладони вниз
- БП — большой палец
- ОЛ — открытая ладонь
- УП — указательный палец
- Ω — держащая рука
- ✋ — кулак
- ☞ — перо
- ★ — собственно щепоть
- ✎ — точь-в-точь
- ▲ — троеперстие

Направления и траектории:

- ➡ — движение вперед
- ↠ — движение назад (за спину)
- ▲ — движение вверх
- ▼ — движение вниз
- ◀ — движение влево (от говорящего)
- ▶ — движение вправо (от говорящего)
- Я↑ — автодейксис, движение руки на себя
- ∪ — выгнутая дуга
- ↶ — схема «комфортное движение»
- ‡ — схема «пересечение»
- ➡↠ — схема «притяжение»
- ↶↷ — схема «радикальное пересечение»
- ∪ — динамическая окружность
- — круг
- ⋈ — метроном
- ✎ — осцилляция
- ✋ — перебирать пальцами
- ↕ — противофаза *весы*
- ↕ — противофаза *льжи*
- 🌀 — свиток

- ⊙ — симметричная окружность, дуга
- ☯ — смена зоны
- ⊛ — тумблер
- ⌚ — циклоида
- — шар
- ((— эксцентрические окружности

Движения головы:

- ♂БК — боковой кивок
- *ГВ — голова вперед
- ▲ — кивок сверху вниз
- ПГ — поворот головы
- ↗Подб — указание подбородком

Глазное поведение:

- , ВнеЗК — вне зоны коммуникации
- ⊙, ВнутриЗК — внутри зоны коммуникации
- ↘, Вход — вход в зону коммуникации
- ↗, Выход — выход из зоны коммуникации
- ↔, Перемещение — перевод взгляда внутри одной зоны
- Переход — общее название для Вход и Выход
- Переключение — общее название Переходов и Перемещений
- Г→С — трансформация говорящий → слушающий
- ЗГ — закрывание глаз
- С→Г — трансформация слушающий → говорящий
- — закрытые глаза
- || — пауза

Руки:

- 2Н — две руки
- ЛН, РН — левая, правая рука

Указатель таблиц

СТАТИСТИЧЕСКИЕ (ПАРАМЕТРИЧЕСКИЕ) ТАБЛИЦЫ

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
активация объекта	головное указание	4_16	4.3.2.4	157
	головное указание и указание БП	4_21	4.4.2	168
	жесткость связи	2_29	2.5.4	104
	конфигурация указующей ладони	2_26	2.5.4	103
	напряженность ладони	2_28	2.5.4	104
	напряженность руки	2_27	2.5.4	104
	ориентация ладони	2_26	2.5.4	103
	ручное указание (УП, БП, ОЛ)	3_11	3.5.3	128
вид глагола	кратность	14_6, 14_9, 14_14	14.2.3.2, 14.12.3	551, 578, 580
	длительность жеста	14_8, 14_13	14.12.3	578, 580
	конфигурация ладони	14_10, 14_15	14.12.3	579, 580
	тип движения (замах/отскок)	14_11, 14_16	14.12.3	579, 581
вот- и это- идентификации	конфигурация указующей ладони	2_14	2.4.4	85
	ориентация ладони	2_14	2.4.4	85
встроенное/независимое употребление автодейксиса	тип автодейксиса (УП/ОЛ)	5_1	5.4.1	183
глагольные корни	расположение в пространстве по поперечной оси (направо/налево)	7_9	7.4.1	269
	расположение в пространстве по вертикальной оси	7_10	7.4.2	273
	траектории	7_11	7.4.3	274
	эгоцентризм	7_12	7.4.4	276
	конфигурация ладони	7_13	7.4.5	279
	самостоятельное/несамостоятельное движение руки вверх по вертикальной оси	7_15	7.4.6	281

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
головное указание	объектно-связанные / объектно-свободные жесты	4_4	4.3.1.1	145
	доступность объекта	4_5	4.3.1.2	146
	объект/ситуация	4_6	4.3.1.3	147
	объект/место	4_7	4.3.1.3	147
	одушевленность объекта указания	4_8	4.3.1.4	148
	единичность/множественность	4_9	4.3.1.5	149
	расстояние	4_13	4.3.2.2	153
	тип речевого акта	4_14	4.3.2.3	155
	провоцирующие/нейтральные речевые акты	4_15	4.3.2.3	156
	активация объекта	4_16	4.3.2.4	157
	контрастные/нейтральные конструкции	4_17	4.3.2.5	159
	лексические дейксисы	4_12	4.3.2.1	152
головное указание в не- видимую зону (<i>боковой кивок / поворот головы</i>)	расположение в пространстве по поперечной оси (направо/налево)	6_9	6.7.3	236
головное указание и ука- зание БП	одушевленность объекта указания	4_20	4.4.2	167
	активация объекта	4_21	4.4.2	168
грамматические времена	кванторные слова	11_22	11.3.4	475
грамматические времена (в отрицаниях)	расположение в пространстве по поперечной оси (направо/налево)	11_7	11.2.2.2	436
	наличие интенсификатора	11_12	11.2.2.2	440
	лицо предиката	11_12	11.2.2.2	440
	отрицательные жесты	11_8	11.2.2.2	437
грамматические времена (в утверждениях)	расположение в пространстве по поперечной оси (направо/налево)	11_6	11.2.2.2	435
грамматические времена (конструкция с двойным отрицанием)	отрицательные жесты	11_15	11.2.4	446

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
грамматическое время	расположение в пространстве	6_3	6.6	223
	схема движения руки по поперечной оси	6_12	6.9	242
грамматическое время: настоящее/прошедшее	ручное указание (УП, БП, ОЛ)	3_10	3.5.2	127
группы значений	типы колебательных движений	9_1	9.4	336
	симметричные колебания	9_2	9.4	336
	конфигурации ладони (соприкосновение пальцев)	10_1	10.1.4	388
	соприкасающиеся органы (пальцы/руки)	10_3	10.1.5.3	396
	типы касаний рук	10_4	10.1.5.3	398
	типы круговых фигур	9_11	9.9	361
группы значений (укрупненные)	конфигурации ладони (соприкосновение пальцев)	10_2	10.1.4	388
да/нет-реплики	направление взгляда	12_5	12.5	498
движения головы	приставки	7_7	7.3.5	265
дейксисы <i>там</i> и <i>тут</i>	напряженность ладони	2_19a	2.4.6.2	94
диффузные/полярные головные указания	расстояние	4_13a	4.3.2.2	154
длительность автодейксиса (слово/словосочетание)	тип автодейксиса (УП/ОЛ)	5_3	5.4.2.2	186
длительность жеста	вид глагола	14_8, 14_13	14.12.3	578, 580
длительность колебания (слово/словосочетание)	типы колебательных движений	9_3	9.4	337
доступность объекта	головное указание	4_5	4.3.1.2	146
	ручное указание (УП, БП, ОЛ)	3_7	3.4	117
единичность/ множественность	головное указание	4_9	4.3.1.5	149
	конфигурация указующей ладони	2_13	2.4.3	81
жесткость связки	напряженность руки	2_9	2.3.1	77
	активация объекта	2_29	2.5.4	104
	ориентация ладони	2_7	2.3.1	77

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
закрытие глаз	наличие отрицательного жеста	13_1	13.2.4	514
	наличие кивка согласия	13_2	13.2.4	514
информанты	наличие глазного удара	13_10	13.5	528
кванторные слова	типы ручных жестов	11_19	11.3.3	472
	типы головных жестов	11_20	11.3.3	472
	грамматические времена	11_22	11.3.4	475
количество рук	конфигурация ладони	14_3	14.2.2.2	543
	направление движения	14_5	14.2.2.4	546
	тип речевого акта	14_2	14.2.2.2	542
	типы круговых фигур	9_7	9.7.3	349
конструкции с глубинным отрицанием	сопутствующие жесты	11_17	11.2.5.4	458
	отрицательные жесты	11_18	11.2.5.5	459
контрастные/ нейтральные конструкции	тип автодейксиса (УП/ОЛ)	5_2	5.4.2.1	185
	головное указание	4_17	4.3.2.5	159
	конфигурация указующей ладони	2_20	2.5.1	96
	ориентация ладони	2_21	2.5.1	96
	ручное указание (УП, БП, ОЛ)	3_4	3.2.1.3	112
конфигурации ладони (соприкосновение пальцев)	группы значений	10_1	10.1.4	388
	группы значений (укрупненные)	10_2	10.1.4	388
конфигурация ладони	типы колебательных движений	9_4	9.4	338
	количество рук	14_3	14.2.2.2	543
	направление движения руки (вниз/не вниз)	14_4	14.2.2.4	545
	глагольные корни	7_13	7.4.5	279
	приставки	7_6	7.3.5	263
	типы круговых фигур	9_9	9.7.3	349
	вид глагола	14_10, 14_15	14.12.3	579, 580
конфигурация ладони (кулак/держашая рука)	типы контекстов (глагольный/именной)	10_5	10.2.3	404

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
конфигурация указующей ладони	напряженность руки	2_4	2.3.1	76
	определенность	2_10	2.4.1	79
	размер объекта	2_12	2.4.2	80
	единичность/множественность	2_13	2.4.3	81
	<i>вот</i> - и <i>это</i> -идентификации	2_14	2.4.4	85
	объект/ситуация	2_15	2.4.5	87
	расстояние	2_17		90
	контрастные/нейтральные конструкции	2_20	2.5.1	96
	одушевленность объекта указания	2_24	2.5.3	99
	осведомленность объекта указания о том, что на него указывают	2_25	2.5.3	100
	активация объекта	2_26	2.5.4	103
	основные дейктические слова (я – <i>вот</i> – <i>тут</i> / <i>тот</i> – <i>вон</i> – <i>там</i>)	5_6	5.6	197
	ориентация ладони	2_2	2.3.1	73
	тип речевого акта	2_22	2.5.2	97
кратность	вид глагола	14_6, 14_9, 14_14	14.2.3.2, 14.12.3	551, 578, 580
	тип речевого акта	14_7	14.2.3.2	554
	типы круговых фигур	9_6	9.7.3	348
лексические дейкисы	головное указание	4_12	4.3.2.1	152
лицо предиката	наличие интенсификатора	11_12	11.2.2.2	440
	грамматические времена (в отрицаниях)	11_12	11.2.2.2	440
	отрицательные жесты	11_2	11.2.2.2	432
	типы глаголов (внутреннего состояния/существования)	11_3	11.2.2.2	432
лицо предиката (конструкция с двойным отрицанием)	отрицательные жесты	11_15	11.2.4	446

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
морфологические классы	наличие глазного ударения	13_8	13.4	526
морфологические классы (имена/глаголы)	наличие глазного ударения	13_9	13.4	527
наличие глазного ударения	грамматические типы лексем	13_8	13.4	526
	грамматические типы лексем (имена/глаголы)	13_9	13.4	527
	информанты	13_10	13.5	528
	тип собеседника («размытый»/конкретный)	13_11	13.5	529
наличие интенсификатора	грамматические времена (в отрицаниях)	11_12	11.2.2.2	440
	лицо предиката	11_12	11.2.2.2	440
	отрицательные жесты	11_10	11.2.2.2	439
наличие интенсифика- тора (предикат в 3 л.)	отрицательные жесты	11_11	11.2.2.2	439
наличие кивка согласия	закрытие глаз	13_2	13.2.4	514
наличие моргания на Переходе (граница реплик)	начало/конец реплики	13_12	13.5	529
наличие независимой эмфазы внутри фразы	направление взгляда	12_10	12.6.3	503
	направление взгляда (стационарное положение/переход)	12_11	12.6.3	503
наличие отрицательного жеста	закрытие глаз	13_1	13.2.4	514
	эмфаза в конструкциях с двойным отрицанием	11_16	11.2.4	447
наличие эмфазы в конце реплики	направление взгляда	12_7	12.6.2	501
наличие эмфазы в конце фразы	направление взгляда	12_9	12.6.3	503
наличие эмфазы в начале реплики	направление взгляда	12_6	12.6.2	501
наличие эмфазы в начале фразы	направление взгляда	12_8	12.6.3	502

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
направление взгляда	трансформации говорящий → слушающий / слушающий → говорящий	12_1	12.4.1	491
	трансформации говорящий → слушающий / слушающий → говорящий	12_4	12.4.2	495
	да/нет-реплики	12_5	12.5	498
	наличие эмфазы в начале реплики	12_6	12.6.2	501
	наличие эмфазы в конце реплики	12_7	12.6.2	501
	наличие эмфазы в начале фразы	12_8	12.6.3	502
	наличие эмфазы в конце фразы	12_9	12.6.3	503
	наличие независимой эмфазы внутри фразы	12_10	12.6.3	503
направление взгляда (стационарное положение / переход)	наличие независимой эмфазы внутри фразы	12_11	12.6.3	503
направление взгляда (трансформация говоря- щий → слушающий)	провоцирующие/нейтральные речевые акты	12_2	12.4.2	493
направление взгляда (трансформация слу- шающий → говорящий)	провоцирующие/нейтральные речевые акты	12_3	12.4.2	494
направление движения	количество рук	14_5	14.2.2.4	546
направление движения руки (вниз/не вниз)	конфигурация ладони	14_4	14.2.2.4	545
направление движения указующей руки	речевые жанры (монолог/диалог)	6_2	6.5.1	218
направление указания	тип указания пальцем (УП, БП)	3_1	3.1	109
напряженность ладони	напряженность руки	2_8	2.3.1	77
	активация объекта	2_28	2.5.4	104
	дейксисы <i>там</i> и <i>тут</i>	2_19a	2.4.6.2	94
	ориентация ладони	2_6	2.3.1	77
	расстояние	2_19	2.4.6.2	94

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
напряженность руки	активация объекта	2_27	2.5.4	104
	жесткость связки	2_9	2.3.1	77
	конфигурация указующей ладони	2_4	2.3.1	
	напряженность ладони	2_8	2.3.1	77
	ориентация ладони	2_5	2.3.1	76
	ориентация открытой ладони	2_1	2.1.2	60
начало/конец реплики	наличие моргания на Переходе (граница реплик)	13_12	13.5	529
объект/место	головное указание	4_7	4.3.1.3	147
объект/ситуация	головное указание	4_6	4.3.1.3	147
	конфигурация указующей ладони	2_15	2.4.5	87
	ориентация ладони	2_16	2.4.5	88
	ручное указание (УП, БП, ОЛ)	3_2	3.2.1.1	111
объектно-связанные / объектно-свободные жесты	орган указания (рука/голова)	6_1	6.3.1	212
	головное указание	4_4	4.3.1.1	145
одушевленность объекта указания	головное указание	4_8	4.3.1.4	148
	головное указание и указание БП	4_20	4.4.2	167
	конфигурация указующей ладони	2_24	2.5.3	99
	ориентация ладони	2_24	2.5.3	99
	ручное указание (УП, БП, ОЛ)	3_9	3.5.2	123
одушевленность субъекта предикации	отрицательные жесты	11_5	11.2.2.2	433
определенность	конфигурация указующей ладони	2_10	2.4.1	79
	ориентация ладони	2_11	2.4.1	79
орган указания (рука/голова)	объектно-связанные / объектно-свободные жесты	6_1	6.3.1	212
орган, исполняющий жест (рука/голова)	этимоны, связанные с вертикальной осью	8_5	8.6	316

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
ориентация ладони	конфигурация указующей ладони	2_2	2.3.1	73
	напряженность руки	2_5	2.3.1	76
	напряженность ладони	2_6	2.3.1	77
	жесткость связки	2_7	2.3.1	77
	определенность	2_11	2.4.1	79
	<i>вот</i> - и <i>это</i> -идентификации	2_14	2.4.4	85
	объект/ситуация	2_16	2.4.5	88
	расстояние	2_18	2.4.6.1	90
	контрастные/нейтральные конструкции	2_21	2.5.1	96
	одушевленность объекта указания	2_24	2.5.3	99
	осведомленность объекта указания о том, что на него указывают	2_25	2.5.3	100
	активация объекта	2_26	2.5.4	103
	расположение в пространстве по вертикальной оси	8_2	8.3.2	297
	тип жеста (отрицательный жест 'смести с поверхности' / изображение поверхности)	11_1	11.2.2.1	428
	тип речевого акта	2_23	2.5.2	98
ориентация открытой ладони	напряженность руки	2_1	2.1.2	60
осведомленность объекта указания о том, что на него указывают	конфигурация указующей ладони	2_25	2.5.3	100
	ориентация ладони	2_25	2.5.3	100
	ручное указание (УП, БП, ОЛ)	3_8	3.5.2	123
основные дейктические слова (<i>я — вот — тут / тот — вон — там</i>)	конфигурация указующей ладони	5_6	5.6	197
отрицательная конструкция / конструкция с двойным отрицанием	отрицательные жесты	11_14	11.2.4	446
отрицательные жесты	лицо предиката	11_2	11.2.2.2	432

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
	типы глаголов (внутреннего состояния / существования)	11_4	11.2.2.2	433
	одушевленность субъекта предикации	11_5	11.2.2.2	433
	грамматические времена (в отрицаниях)	11_8	11.2.2.2	437
	наличие интенсификатора	11_10	11.2.2.2	439
	наличие интенсификатора (предикат в 3 л.)	11_11	11.2.2.2	439
	типы отрицательных конструкций	11_13	11.2.4	445
	отрицательная конструкция / конструкция с двойным отрицанием	11_14	11.2.4	446
	лицо предиката (конструкция с двойным отрицанием)	11_15	11.2.4	446
	грамматические времена (конструкция с двойным отрицанием)	11_15	11.2.4	446
	конструкции с глубинным отрицанием	11_18	11.2.5.5	459
отрицательные / положительные контексты	«ручность» (правая / левая рука)	6_6	6.7.3	234
позиция Переключения (внутри слова / между словами)	тип Переключения	13_15	13.7.2	532
пол говорящего	ручное указание (УП, БП, ОЛ)	3_12	3.6	130
приставки	расположение в пространстве	7_2	7.3.1	254
	траектории	7_3	7.3.2	258
	эгоцентризм	7_4	7.3.3	260
	схема движения руки по поперечной оси	7_5— 7_5a	7.3.4	260, 261
	конфигурация ладони	7_6	7.3.5	263
	движения головы	7_7	7.3.5	265
	самостоятельное/несамостоятельное движение руки вверх по вертикальной оси	8_1	8.2.2	288

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
провоцирующие / нейтральные речевые акты	головное указание	4_15	4.3.2.3	156
	направление взгляда (трансформация говорящий → слушающий)	12_2	12.4.2	493
	направление взгляда (трансформация слушающий → говорящий)	12_3	12.4.2	494
размер объекта	конфигурация указующей ладони	2_12	2.4.2	80
расположение в пространстве	тип речевого акта	6_10	6.8	240
	грамматическое время	6_3	6.6	223
	приставки	7_2	7.3.1	254
расположение в пространстве по вертикальной оси	ориентация ладони	8_2	8.3.2	297
	глагольные корни	7_10	7.4.2	273
расположение в пространстве по поперечной оси (направо/налево)	глагольные корни	7_9	7.4.1	269
	головное указание в невидимую зону (боковой кивок / поворот головы)	6_9	6.7.3	236
	грамматические времена (в отрицаниях)	11_7	11.2.2.2	436
	грамматические времена (в утверждениях)	11_6	11.2.2.2	435
расстояние	напряженность ладони	2_19	2.4.6.2	94
	траектория: дугообразная / прямолинейная по вертикальной оси	8_3	8.4.1	299
	головное указание	4_13	4.3.2.2	153
	диффузные / полярные головные указания	4_13a	4.3.2.2	154
	конфигурация указующей ладони	2_17		90
	ориентация ладони	2_18	2.4.6.1	90
	ручное указание (УП, БП, ОЛ)	3_3	3.2.1.2	112
речевые жанры (монолог / диалог)	направление движения указующей руки	6_2	6.5.1	218
ручное указание	объект/ситуация	3_2	3.2.1.1	111

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
(УП, БП, ОЛ)	расстояние	3_3	3.2.1.2	112
	контрастные/нейтральные конструкции	3_4	3.2.1.3	112
	тип речевого акта	3_5	3.2.1.4	113
	доступность объекта	3_7	3.4	117
	осведомленность объекта указания о том, что на него указывают	3_8	3.5.2	123
	одушевленность объекта указания	3_9	3.5.2	123
	грамматическое время: настоящее / прошедшее	3_10	3.5.2	127
	активация объекта	3_11	3.5.3	128
	пол говорящего	3_12	3.6	130
«ручность» (правая/левая рука)	тип дейксиса (автодейксис / ручные указания УП, ОЛ)	6_5	6.7.3	223
	тип речевого акта	6_11	6.8	241
	отрицательные / положительные контексты	6_6	6.7.3	234
	типы круговых фигур	9_8	9.7.3	349
	типы речевых актов, сопровождаемых ручными указательными жестами (без автодейксиса)	6_8	6.7.3	235
	типы речевых актов, сопровождаемых автодейксисом	6_7	6.7.3	235
самостоятельное / несамостоятельное движение руки вверх по вертикальной оси	глагольные корни	7_15	7.4.6	281
	приставки	8_1	8.2.2	288
симметричные колебания	группы значений	9_2	9.4	336
соприкасающиеся органы (пальцы / руки)	группы значений	10_3	10.1.5.3	396
сопутствующие жесты	конструкции с глубинным отрицанием	11_17	11.2.5.4	458
степень ориентации высказывания на адресата	тип автодейксиса (УП/ОЛ)	5_4	5.4.4	190

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
схема движения руки по поперечной оси	тип речевого акта	6_13	6.9	242
	грамматическое время	6_12	6.9	242
	приставки	7_5— 7_5a	7.3.4	260, 261
тип автодейксиса (УП/ОЛ)	встроенное/независимое употребление автодейксиса	5_1	5.4.1	183
	степень ориентации высказывания на адресата	5_4	5.4.4	190
	тип речевого акта	5_5	5.6	197
	длительность автодейксиса (слово/словосочетание)	5_3	5.4.2.2	186
	контрастные/нейтральные конструкции	5_2	5.4.2.1	185
тип взгляда	тип указания пальцем (УП, БП)	3_6	3.3	115
тип движения (замах/отскок)	вид глагола	14_11, 14_16	14.12.3	579, 581
тип дейксиса (автодейксис / ручные указания УП, ОЛ)	«ручность» (правая/левая рука)	6_5	6.7.3	233
тип жеста (отрицатель- ный жест 'смести с по- верхности' / изображение поверхности)	ориентация ладони	11_1	11.2.2.1	428
тип Переключения	позиция Переключения (внутри слова / между словами)	13_15	13.7.2	532
тип речевого акта	конфигурация указующей ладони	2_22	2.5.2	97
	ориентация ладони	2_23	2.5.2	98
	траектория: дугообразная/ прямолинейная по вертикальной оси	8_4	8.4.2.2	301
	количество рук	14_2	14.2.2.2	542
	кратность	14_7	14.2.3.2	554
	«ручность» (правая/левая рука)	6_11	6.8	241
	головное указание	4_14	4.3.2.3	155
	расположение в пространстве	6_10	6.8	240
	ручное указание (УП, БП, ОЛ)	3_5	3.2.1.4	113

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
тип речевого акта	схема движения руки по поперечной оси	6_13	6.9	242
	тип автодейксиса (УП/ОЛ)	5_5	5.6	197
тип собеседника («раз- мытый»/конкретный)	наличие глазного ударения	13_11	13.5	529
тип указания пальцем (УП, БП)	тип взгляда	3_6	3.3	115
	направление указания	3_1	3.1	109
типы глаголов (внутреннего состояния/ существования)	лицо предиката	11_3	11.2.2.2	432
	отрицательные жесты	11_4	11.2.2.2	433
типы головных жестов	кванторные слова	11_20	11.3.3	472
типы касаний рук	группы значений	10_4	10.1.5.3	398
типы колебательных движений	длительность колебания (слово/словосочетание)	9_3	9.4	337
	группы значений	9_1	9.4	336
	конфигурация ладони	9_4	9.4	338
типы контекстов (глагольный/именной)	конфигурация руки (кулак/держащая рука)	10_5	10.2.3	404
типы круговых фигур	типы планов	9_5	9.7.3	348
	кратность	9_6	9.7.3	348
	количество рук	9_7	9.7.3	349
	«ручность» (правая/левая рука)	9_8	9.7.3	349
	конфигурация ладони	9_9	9.7.3	349
	группы значений	9_11	9.9	361
типы отрицательных конструкций	отрицательные жесты	11_13	11.2.4	445
типы планов	типы круговых фигур	9_5	9.7.3	348
типы речевых актов, сопровождаемых ручными указательными жестами (без автодейксиса)	«ручность» (правая/левая рука)	6_8	6.7.3	235
типы речевых актов, сопровождаемых автодейксисом	«ручность» (правая/левая рука)	6_7	6.7.3	235

Параметр 1	Параметр 2	Номер таб- лицы	Номер раз- дела	Номер стра- ницы
типы ручных жестов	кванторные слова	11_19	11.3.3	472
траектории	глагольные корни	7_11	7.4.3	274
	приставки	7_3	7.3.2	258
траектория: дутообразная/ прямолинейная по вертикальной оси	расстояние	8_3	8.4.1	299
	тип речевого акта	8_4	8.4.2.2	301
трансформации говорящий→слушающий/ слушающий→говорящий	направление взгляда	12_1	12.4.1	491
трансформации говорящий→слушающий/ слушающий→говоря- щий (в провоцирующих/ нейтральных репликах)	направление взгляда	12_4	12.4.2	495
эгоцентризм	глагольные корни	7_12	7.4.4	276
	приставки	7_4	7.3.3	260
эмфаза в конструкциях с двойным отрицанием	наличие отрицательного жеста	11_16	11.2.4	447
этимоны, связанные с вертикальной осью	орган, исполняющий жест (рука/голова)	8_5	8.6	316

НЕПАРАМЕТРИЧЕСКИЕ СТАТИСТИЧЕСКИЕ ТАБЛИЦЫ

Содержание таблицы	Номер таблицы	Номер раздела	Номер страницы
Абсолютная и относительная частота различных дейктических движений головы	4_3	4.2.2.3	141
Сочетание головных и ручных жестов в составе дейктических лигатур: абсолютная и относительная частота	4_24	4.5	173
Совпадение межсловных морганий с паузой у разных информантов (без учета синтаксических пауз)	13_4	13.3.2	519
Длительность пауз с морганиями и без у разных информантов	13_5	13.3.2	520
Совпадение межсловных морганий с паузой у разных информантов (без учета синтаксических пауз)	13_6	13.3.2	521

Содержание таблицы	Номер таблицы	Номер раздела	Номер страницы
Совпадение фонетических пауз и межсловных морганий с синтаксическими паузами в разных информантов	13_7	13.3.2	522
Степень привязки свободных внутрисловных Переключений к ударному слогу	13_13	13.7.1	530
Совпадение пауз, морганий и Переключений у разных информантов	13_14	13.7.2	531

ОБОБЩАЮЩИЕ ТАБЛИЦЫ






Содержание	Номер таблицы	Номер раздела	Номер страницы
Согласование геометрических и прагматических этимологов в указательных жестах (правило согласования)	2_3	2.3.1	74
Жестикуляционные параметры ручных указательных жестов и их значения	2_30	2.5	105
Соотношение типа дейктического движения головы и зоны осуществления жеста (с учетом зоны коммуникации)	4_1	4.2.2.3	141
Соотношение типа дейктического движения головы (диффузного / полярного) и зоны видимости (без учета зоны коммуникации)	4_2	4.2.2.3	141
Связь параметров объекта указания и головных указательных жестов с точки зрения структуры коммуникативного пространства	4_10	4.3.1.6	149
Связь структуры коммуникативного пространства и полярности головного указательного жеста (1)	4_11	4.3.1.6	151
Связь параметров объекта указания и головных указательных жестов с точки зрения полярности жеста	4_18	4.3.2.6	160
Связь структуры коммуникативного пространства и полярности головного указательного жеста (2)	4_19	4.3.2.6	163
Сводные таблицы значений ручных и головных указаний	4_22–4_23	4.4.2	168, 169
Соотношение известности существования и известности локализации объекта с прошедшим и будущим	6_4	6.7.1	226
Сводная таблица соотношений грамматических времен и типов речевых актов с направлениями движения руки и головы и схемами движения руки по поперечной оси	6_14	6.10.4	248

Содержание	Номер таблицы	Номер раздела	Номер страницы
Соотношение траекторий движения руки и направлений движения	7_1	7.2	253
Сводная таблица приставок и их характеристик с точки зрения расположения в пространстве, траекторий движения, конфигураций ладони и типов головных движений	7_8	7.3.6	267
Сводная таблица глагольных корней и их характеристик с точки зрения расположения в пространстве, траекторий движения и конфигураций ладони	7_14	7.4.6	280
Сопоставительная таблица топологических характеристик приставок и глагольных корней	7_16	7.4.6	283
Сводная таблица топологических характеристик (расположение в пространстве, траектории, конфигурации ладони и типы движений головы), связанных с теми или иными лингвистическими явлениями	8_6—8_6a	8.6	317, 320
Сводная таблица характеристик различных круговых траекторий и фигур	9_10	9.7.3	350
Сводная таблица колебательных и круговых движений и их основных значений	9_12	9.10	367
Таблица основных жестикуляционных компонентов с точки зрения их абстрактности (грамматичности) и конкретности (лексические значения)	9_13	9.10	368
Сводная таблица значений конфигурации кулак	10_6	10.2.6	416
Уровень знаний говорящего о сообщаемом отсутствии события для ирреальной модальности, настоящего и прошедшего времени	11_9	11.2.2.2	438
Лингвистические характеристики кванторных слов	11_21	11.3.4	474
Семантическая структура кванторных слов с точки зрения сопровождающей жестикуляции	11_23	11.3.4	480
Список информантов для исследования морганий	13_3	13.3.1	518
Связь прагматических компонентов высказывания и разным типов речевых актов	14_1	14.2.1.1	539
Совокупность параметров, значимых для видовых противопоставлений	14_12, 14_17	14.12.3	579, 581

Указатель рисунков

Номер рисунка	Название рисунка	Номер страницы
5_9	Автодейксис 'кулак'	193
5_8	Автодейксис 'ладонь к груди'	191
5_11	Автодейксис 'щепоть'	194
5_6	Автоуказание открытой ладонью	182
5_5	Автоуказание пальцем	182
4_8	Боковой кивок ^{сб} (наклон головы)	140
4_11	Ввод объекта в зону видимости	142
9_4	Вертикальная осцилляция ^ш	326
6_12	Вертикальная ось	224
10_13	Вершина пирамиды как центр	383
14_3	Восклицательная фраза	548
4_2	Вращение	137
6_13	Временная метафора 'идуший человек'	226
6_14	Временная метафора 'сидящий человек'	229
4_12	Вывод объекта из зоны видимости	143
11_7	Выгнутая дуга как символ окружности	468
7_1	Выгнутые дуги	253
11_2	Высказывания, сопровождаемые отрицательными жестами	462
2_10	Вытянутость руки	60
10_23	Геометрия 'точности'	399
4_5	Голова вперед ^{гв} (в зоне видимости)	138
4_6	Голова вперед ^{гв} (внутри зоны коммуникации)	139
9_5	Горизонтальная осцилляция ^ш	327
7_2	Горизонтальные маршрутные жесты	253
9_9, 10_10, 10_24, 11_8	Держащая рука	337, 376, 403, 468
9_15	Динамические окружности ^о	345
9_11	Дополнительные сагиттальные планы	341
5_7	Жестикуляционная фраза 'ты — я — ты'	189

Номер рисунка	Название рисунка	Номер страницы
14_2	Жестикуляционное восклицание	547
14_11	Замах	577
14_8	Зона действия в несколько фонетических слов	574
14_7	Зона действия в одно фонетическое слово	574
5_2	Зона я	178
6_16	Императив и схемы движения	244
2_2	Инвентарь ручных указательных жестов	55
10_1	Кольцо	372
11_11	Комфортное движение: изображение линии	470
6_6	Комфортное расстояние между говорящим и слушающим	218
2_11	Контейнер	64
11_9	Контейнер	469
11_5	Конфигурации ладони при квантовании плоскости	466
5_10	Конфигурация <i>щепоть</i>	194
10_14	Ладони вместе	390
9_6	Метроном ⁷⁸	327
14_10	Множественные жесты	576
9_13	Направление кругового движения в сагиттальном плане	342
2_12	Нижняя плоскость объемного тела	64
14_9	Однократный жест	576
3_3	Ортогональное расположение большого пальца	119
2_16	Основной способ передать дальность/близость объекта в арене	92
4_7	Отклонение	139
9_12	Открытая ладонь	342
2_8	Относительная ориентация ладони вниз	58
2_9	Относительная ориентация ладони вниз (трансформация)	59
11_4	Отрезки	466
10_6	<i>Отрезок</i> — маленькое расстояние	374
14_12	Отскок	577
9_3	Перебирать пальцами [*]	326

Номер рисунка	Название рисунка	Номер страницы
3_5	Переформатирование ролевой структуры	124
3_7	Переформатирование ролевой структуры при расположении собеседника позади говорящего	126
3_6	Переформатирование ролевой структуры с групповым собеседником	125
10_3	<i>Перо</i> ¹  , или <i>плоскогубцы</i> (finger pinch по Ж. Кальбрис)	373
10_4	<i>Перо</i> ²  , или <i>отрезок</i>	373
9_10	Планы круговых движений	340
10_5	<i>Плоскогубцы</i> — соединение плоскостей	375
4_3	Поворот головы 	137
12_3	Положительная реакция на стимул	499
6_8	Помеха для указательного жеста	219
6_11	Поперечная ось	224
3_4	Противопоставление указания БП и УП	120
9_2	Противофаза, тип <i>весы</i> 	325
9_1	Противофаза, тип <i>лыжи</i> 	324
2_7	Прототипическая ориентация ладони вниз	58
4_1	Прототипическое расположение при акте указания	136
6_15	Прошедшие времена и схемы движения	243
10_15	Пять подушечек	391
11_10	Радикальное пересечение: изображение линии	469
6_1	Разложения жеста на векторы	203
4_10	Размещение объектов указания в разных зонах	142
4_18	Разрушение схем	166
3_1	Расположение большого пальца под углом к ладони	119
7_5	Распределение приставок по вертикальной оси	257
7_4	Распределение приставок по когнитивной оси	256
7_3	Распределение приставок по сагиттальной оси	255
9_8	Расставленные пальцы, пальцы вместе	337
10_16	Расходящиеся векторы	392

Номер рисунка	Название рисунка	Номер страницы
10_20	Рука на руку, ладони вверх	394
10_21	Рука на руку, ладони вниз	394
11_1	Ручное отрицание (по С. Харрисону)	425
6_10	Сагиттальная ось	224
9_19	СвитокШ	347
6_9	Сдвиг жестикуляции вправо в последовательностях	222
3_2	Сжатие ладони в кулак при указании БП	119
6_7	Слишком близкое расстояние между говорящим и слушающим	218
4_4	Смещение	138
10_9	Собственно щепоть★	375
10_7	Соединение пальцев — конфигурация 'отрезок'	375
4_17	Сохранение схем 'отражение' и 'распределение'	165
14_6	Стандарт и отклонение	565
9_14	Стандартное направление движения во фронтальном и горизонтальном планах	343
4_15	Схема 'отражение'	163
4_16	Схема 'распределение'	164
6_4	Схема «пересечение»	205
6_5	Схема «радикальное пересечение»	205
6_2	Схема движения «комфорт»	204
6_3	Схема движения «притяжение»	204
8_1	Схема дугообразного движения	299
2_15	Схема зависимостей между дискретными и градуальными параметрами	78
12_2	Схема контраста: А — позиция взгляда на последнем слове реплики-стимула, Б — на первом слове реплики-реакции	496
12_1	Схема контроля	496
2_1	Схема прототипической ситуации указания	50
14_5	Схема со- и противопоставления	565
10_17	Сходящиеся векторы	392
4_14	Тип указательного жеста и полярность указания	160

Номер рисунка	Название рисунка	Номер страницы
7_6	Типы конфигураций ОЛ	277
4_13	Типы объектов указания и структура коммуникативного пространства	149
11_6	Типы окружностей	468
5_1	Точка я	177
10_2	Точь-в-точь ^ж	373
10_11	Трансформация держащая рука → собственно щепоть	376
10_8	Троеперстие [▲]	375
9_7	Тумблер [⊕]	327
2_17	Тупой угол между рукой и телом	93
2_3	Указание большим пальцем	56
2_6	Указание вертикальной открытой ладонью в аренте	57
2_19	Указание вывернутой рукой	102
2_18	Указание двумя пальцами	101
5_3	Указание на двухмерную зону я	179
5_4	Указание на трехмерную зону я	179
4_9	Указание подбородком ^{↗Подб}	140
2_4	Указание широкой ладонью	56
2_5	Указания пальцем в аренте	57
2_13	Указательный палец как вектор	70
2_14	УП↑, нарушение правила согласования	75
14_4	Фатическая многократность	553
10_22	Фиксация линии	395
10_18	Центробежный вектор	393
10_12	Центростремительная пирамида	376
10_19	Центростремительный вектор	394
9_17, 11_3	Циклоида ^м	346, 465
9_18	Шар [○]	347
14_1	Шкала ассертивности	539
9_16	Эксцентрические окружности ⁽⁽⁽	345

Именной указатель

- Аброскин А. 5
Алексеевский Л. Д. 6
Апресян Ю. Д. 20, 421, 464
Баранова М. П. 6
Бахтин М. М. 420
Беликов В. И. 6
Бердвистелл Р., см. Birdwhistell R.
Бидstrup Х. 58, 496
Богуславский И. М. 445, 463
Брессем Я., см. Bressemer J.
Булыгина Т. В. 463, 477, 479
Бюлер К. 175
Выготский Л. С. 27
Гоготишвили Л. А. 418
Голдин-Медоу С., см. Goldin-Meadow S.
Гольдин В. Е. 83
Григорьева С. А. 428
Гришина Е. А. 27, 28, 30, 31, 83, 84, 86, 89, 90, 95, 129, 213, 290, 309, 419, 421, 488, 510, 516, 522
Давыдов С. 5
Живов В. М. 5
Зализняк А. А. 6, 272, 479
Захаров Л. М. 6
Зобнин А. 5
Иванютин С. Б. 6
Исаченко А. В. 583
Каленчук М. Л. 5
Кальбрис Ж., см. Calbris G.
Кендон А., см. Kendon A.
Кибрик А. А. 6, 23, 464
Кита С., см. Kita S.
Кларк Г., см. Clark H. H.
Кобозева И. М. 6
Котов А. А. 6
Крейдлин Г. Е. 6, 11, 23, 70, 81, 99, 101, 133, 507, 510, 511, 514
Кривнова О. Ф. 6
Кронгауз М. А. 479
Крофт У., см. Croft W.
Крысин Л. П. 5
Кудинов М. С. 30
Кузнецова Ю. Л., см. Kuznetsova Ju.
Куперрайдер К., см. Cooperrider K.
Курсакова А. А. 6
Кэрролл Л. 591
Левин Ю. И. 473, 479
Левонтина И. Б. 6
Литвиненко А. О. 28, 552
Лоер Д., см. Loehr D.
Майсак Т. А. 250
Макарова А. Б., см. Makarova A.
МакКлейв И., см. McClave E. Z.
Макнилл Д., см. McNeill D.
Махова А. А. 6
Молдован А. М. 5
Моррис Д., см. Morris D.
Мюллер К., см. Müller C.
Николаева Ю. В. 19, 23, 28, 66, 189, 353, 363, 464, 485
Ориновский М. Б. 6
Падучева Е. В. 6, 216, 421, 434, 436, 445, 450, 479, 571, 583, 585
Панов В. А. 251
Плунгян В. А. 6, 582, 583, 585
Подлеская В. И. 6, 451
Прозорова Е. В. 525
Пыхов В. А. 5
Рахилина Е. В. 5, 6, 583, 585
Савчук С. О. 6, 30, 31
Сегалович И. В. 5
Селегей В. П. 5
Сичинава Д. В. 6
Стэк К., см. Stec K.
Уилкинс Д., см. Wilkins D.
Улуханов И. С. 583

- Урысон Е. В. 488
 Фризен У., см. Friesen W.
 Фриш М. 588
 Харрисон С., см. Harrison S.
 Храковский В. С. 585
 Царегородцев Д. А. 6
 Шайкевич А. Я. 6
 Шалыминов И. 5
 Шестакова Л. Л. 6
 Шефлен А. 523
 Шмелев А. Д. 420, 463, 477, 479
 Экман П., см. Ekman P.
 Янда Л. А., см. Janda L.
 Янко Т. Е. 6
- Adolphs S. 134
 Allen S. 251
 Allwood J. 15, 134
 Altarriba J. 207
 Argyle M. 134, 486
 Arnheim R. 17
 Atkinson J. 423
 Bates E. 51
 Battersby S. 134
 Bavelas J. B. 486
 Beattie G. 487
 Bergen B. 207
 Bergman B. 423
 Bernieri F. 134
 Birdwhistell R. 134, 523
 Boholm M. 15, 134
 Bonacchi S. 26
 Boroditsky L. 207, 208
 Bottini R. 207
 Bressemer J. 14, 23, 428
 Brossard A. 26
 Brown A. 251
 Butcher C. 51
 Butterworth B. 51
- Calbris G. 11, 12, 23, 26, 28, 29, 128, 133, 134, 141, 161, 206, 207, 232, 237, 263, 293, 339–342, 344, 347, 369, 370, 373, 376, 400, 401, 405, 424, 545, 547, 549
 Carter R. 134
 Casasanto D. 207, 208, 231, 234, 238
 Cassell J. 488
 Cerrato L. 134
 Cervenka E. J. 51
 Chan T. T. 207
 Chen J.-Y. 207
 Chen L. 251
 Choi S. 251
 Chui K. 29, 251
 Cienki A. 10, 217, 239
 Clark H. H. 51, 52, 175, 207, 230
 Coerts J. 423
 Condon W. 519
 Cook M. 134, 486
 Cooperrider K. 49, 175, 176, 178, 186, 191, 207, 220
 Cosnier J. 26
 Croft W. 573
 Darwin Ch. 400
 Davis D. R. 51
 De Jorio A. 206, 370
 De Ruiter J. P. 9, 29, 51
 Diadori P. 370
 Dittmann A. 134
 Driver J. 486
 Duncan S. 134, 251, 487
 Efron D. 11, 15, 370
 Eibl-Eibesfeldt I. 400
 Ekman P. 15
 Elms J. T. E. 220
 Enfield N. J. 20, 49
 Esteve-Gibert N. 423
 Exline R. V. 486
 Fehr B. J. 486
 Ferré G. 28, 29

- Fornel M. 487
Friesen W. 15
Fuhrman O. 208
Gaby A. 207
Goldin-Meadow S. 12, 51
Goodwin M. H. 134, 449, 487
Graf H. P. 28
Graham J. A. 486
Grishina E., см. Гришина Е. А.
Guidetti M. 423
Gullberg M. 251, 486
Hadar U. 134
Harrison S. 424, 425
Havil J. B. 51
Haviland J. B. 51, 207
Healey P. 134
Heath C. 487
Heritage J. 134
Heylen D. 134
Holmqvist K. 486
Ishi C. T. 15, 134
Janda L. A. 573, 583
January D. 207
Jasmin K. 207, 208, 231, 234, 238
Jokinen K. 486
Jungheim N. O. 430
Kako E. 207
Karpiński M. 26, 29
Kendon A. 7, 9, 13, 14, 18, 22, 26, 28, 51, 56, 57, 66, 68, 70, 95, 107–110, 114, 116, 118–120, 133–135, 370, 371, 374, 401, 424, 425, 448, 486, 559
Kita S. 23, 49, 114, 232, 251, 486
Kleinke C. L. 486
Knapp M. L. 486, 487
Kranjec A. 207
Krauss R. M. 29
Kuznetsova Ju. 584
Kyle J. G. 208
Ladewig S. H. 14, 23
Lantolf J. P. 251
Lapaire J.-R. 8, 12
László J. 582
Lausberg H. 232
Lee J. 134
Liu L. 207
Lock A. 51
Loehr D. 28, 523, 525
Magno-Caldognetto E. A. 180
Makarova A. 584
Masataka N. 51, 53
Maynard S. 134
McClave E. Z. 15, 28, 133, 141, 423, 424, 449
McDonough L. 207
McKee R. 423
McNeill D. 13–15, 17, 19–21, 23, 26, 27, 54, 202, 251, 419, 479
Morrel-Samuels P. 29
Morris D. 9, 10, 370
Müller C. 10, 11, 14, 27, 66, 69, 428
Munari B. 370
Navaretta C. 134
Nespor M. 423
Nobe S. 29
Novick D. G. 487
Núñez R. 49, 207, 208, 220, 225, 226, 229
Ogston W. 519
Ohashi J. 134
Ouellet M. 208
Özyürek A. 251
Paggio P. 134
Pea R. D. 423, 460
Petitto L. A. 51
Pfau R. 423
Pinfield T. 423
Poggi I. 52, 134, 180
Povinelli D. J. 51
Prieto P. 423
Quer J. 423
Rosenthal R. 134

- | | |
|-------------------------------------|---|
| Ross J. R. 185, 449 | Tse C. S. 207 |
| Saitz R. L. 51 | Veinberg S. C. 423 |
| Sandler W. 423 | Versante L. 51, 56, 57, 66, 70, 95, 107, 120, 133 |
| Schegloff E. A. 29, 134 | Vygotsky L. 27 |
| Schneider C. 423 | Whitehead K. A. 134 |
| Sherzer J. 51 | Wiemann J. M. 486, 487 |
| Slobin D. I. 250 | Wilbur R. B. 423 |
| Stec K. 20, 423 | Wilkins D. 51, 56, 57, 81, 82, 92, 101, 133 |
| Streeck J. 11 | Woll B. 208 |
| Suitner C. 208 | Yngve V. 134 |
| Sweetser E. 207, 208, 225, 226, 229 | Ywano Y. 134 |
| Talmy L. 250 | Zhang J. 207 |
| Torres O. E. 487, 488 | Zucchi S. 208, 246 |

Предметный указатель

А

абсолютный

абсолютная дейктическая ориентация 207

абсолютная ориентация ладони 58

абстрактность

абстрактность объекта указания 146, 167, 316, 652

степень абстрактности указания 174

абстрактный

абстрактные дейктические (указательные) жесты 54, 178

абстрактные значения 367

абстрактный объект 168, 220, 297, 404, 560

автодейксис (автоуказание) 122, 175, 176, 195, 197, 233, 234, 258, 377, 385, 449, 548

автодейксис-вопрос 235

автодейксис-диктум 184

автодейксис-императив 235

автодейксис *кулак* 182, 192, 193, 195

автодейксис *ладонь к груди* 182, 190–193

автодейксис-перформатив 184

автодейксис-*portemanteaux* 181, 182, 190

автодейксис *щепоть* 182, 194, 195

автодейксис Я↑ОЛ 181, 187

автодейксис Я↑УП 181, 187, 188

базовый автодейксис 181–183

встроенный автодейксис 181

диктальный автодейксис 190, 592

доминирующий автодейксис 235

зависимый автодейксис 235

независимый автодейксис 180, 181, 235

перформативный автодейксис 187, 188, 190, 592

противительный автодейксис 122

сегментный автодейксис 186

суперсегментный автодейксис 186

автокоррекция 19, 449, 451, 459, 521, 523

автономность 181

автоуказание 176, 234, 235, 276, 277, см. также автодейксис

автоуказание на говорящего 312, 377

автоуказание на личность (self-points) 176

автоуказание на самого себя 449

- автоуказание открытой ладонью 18, 449, 481, *см. также* автодейксис Я↑ОЛ
- автоуказание пальцем 181, 188, 481, *см. также* автодейксис Я↑УП
- телесное автоуказание 178
- адресат 50, 61, 72, 124, 138, 189, 190, 244, 429, 435, 452, 453, 481, 507, 511, 533, 538, 544, 548, 552, 556, 588, 589
 - адресат указания 49, 50, 71, 560
 - актуализация адресата 196
 - предвосхищенная реплика адресата 458
- аккомодация жестов 25, 184
- аксиологический
 - аксиологическая дистанция 41, 288, 438, 440, 442, 448
 - аксиологическая ось 238, 367
 - аксиологическая характеристика 238
 - аксиологическая цель 289
- активация объекта указания 88, 89, 102–105, 120, 128, 129, 132, 156, 158, 163, 164, 166–169, 311, 559, 592, 595
- активированная анафора, *см.* анафора
- активирующий
 - активирующий контекст 103, 104, 106, 110, 128, 129, 157, 168
 - активирующее указание 128, 156, 158, 160, 560, 595
 - активирующее указание БП 560
 - активирующее указание подбородком 500, 560
- активный
 - активная деятельность 268
 - активные действия 270
- актуализация адресата 196, *см.* адресат
- актуально-длительное настоящее, *см.* настоящее время глагола
- актуальность
 - параметр актуальности объекта 227
- актуальный
 - актуальная зона 242
 - актуальный для говорящего объект 158, 227, 228
 - актуальное событие 127, 228, 230
- анафора 132
 - активированная анафора 386, 395
 - жестикуляционная анафора 220
- анафорический
 - анафорический жест, жестикуляция 158, 160, 500, 559
 - анафорический контекст 103–105, 128, 156, 157
 - анафорическое местоимение 88, 156, 386

- анафорическое указание 129, 157, 163, 168, 169, 559, 560
- анафорическая функция 107, 131
- анафоричность
 - анафоричность жеста 158
 - анафоричность указания 110, 128
 - анафоричность указания БП 119
- апекс 23, *см. также* ударная часть жеста, удар, пик, фазы жеста
- аргументирующий жест, *см.* жест
- асимметрия 600
- асинхронный, *см.* встроенный жест
- ассертивная жестикуляция 546
- ассертивность 538, 541, 542, 546
- ассерция 498–500, 513, 515, 539, 543
- А-этимон 66, 590, *см. также* этимон-абстракция

Б

- базовый
 - базовый автодейксис 181–183
 - базовый квантор 473
- безжестовое употребление 445, 447
- бескорыстие жеста 10
- бесприставочные СВ-глаголы, *см.* совершенный вид
- биения (beats) 15
- ближний дейксис 153, 594, 601
- близкий
 - близкий объект 89, 111, 560
 - близкое расстояние 89, 94, 597
- близость
 - близость объекта указания 92, 93, 153, 236, 298, 558, 560, 561
 - близость объектов друг к другу 597
- ‘бог’ 318, 321
 - обращение к Богу 286
- боковой кивок 139, 237, 265, 266, 473, 479, 561, 562, 567, 570, 593, 595
- большой
 - ‘больше’ 411, 412, 563
 - ‘большой’ 361, 358, 362
 - ‘большое количество’ 302, 318, 320, 322, 355, 358, 563, 564
 - ‘большой объект’ 358, 562–564, 592
 - большой палец (БП) 69, 107, 263, 277, 540, 541, 572, 555, 559, 561, *см. также* конфигурация ладони

- большой палец вверх 130
- большой размер 564
- будущее 207, 208, 227
- будущее время глагола 215, 223, 225, 229, 242, 244, 248, 249, 288, 317, 321, 322, 442
 - неуверенное будущее 216
 - уверенное будущее 224, 227, 244, 247, 306

В

- ‘важно’ 289, 290, 318, 320, 592
- вверх 321
 - большой палец вверх 11, 13, 130
 - вброшенная вверх рука 295, 386, 547–549
 - движение (подъем) руки вверх 17, 281, 294–298, 561, 564, 570
 - движение снизу вверх 42, 69, 293, 298–301, 303, 304, 310, 311, 545, 559
 - движение указательного пальца вверх 290
 - ладонь, обращенная (ориентированная) вверх 55, 57, 58, 63, 65, 66, 74–76, 89, 96, 97, 99, 297, 298, 394, 561, 469, 470, 541, 556, 589, 572
 - протянуть к слушающему руку / руки ладонью / ладонями вверх 552
- ввод информации 552
- вводные слова 521, 420
 - вводные конструкции 286
- вектор 69, 70, 97, 98, 100, 288, 299, 346, 362, 376, 383, 465, 589, 593–596, 600, 601
 - вектор как способ направить внимание собеседника вдоль вектора 555
 - вертикальный вектор 288, 289
 - коллинеарные векторы 596, 602
 - однонаправленный вектор 393, 398, 596
 - ортогональные векторы 597
 - прямой вектор 362
 - разложить на векторы 209, 253
 - разнонаправленный вектор 392, 397, 398, 570
 - расходящиеся векторы 392, 398, 570
 - сходящиеся векторы 392, 397, 398
 - центробежный вектор 393, 596
 - центростремительный вектор 394, 596
- векторный
 - векторный жест 253, 377
 - векторная приставка 282, 288, 289
- вертикальный
 - вертикальная лигатура 11, 24, 33, 513
 - вертикальная ориентация ладони 58, 69, 73
 - вертикальная ось 34, 224, 228, 239, 255, 257, 367, 546, 547

‘верх’ 289, 293

вес 362, 376, 405

весы 331, 347, 363, 364, 558, 567, 571, 600, *см. также* колебание

‘весь/всё’ 302, 303, 460

 квантор *весь* 356, 472, 473, 476, 477, 479, 480, 584

 квантор *все* 472, 473, 477, 479, 480, 584

взаимный

 взаимное удержание (mutual-hold) 487

 взаимный разрыв (mutual-break) 487

взаимодействие 335, 381, 416

взгляд 491–493, 495, 572

 грамматика взгляда 485–506

 движение взгляда 490–493, 495, 498

 динамика взгляда 490

 направление взгляда 486, 487, 489, 490, 492, 495, 498–500, 502, 504

 нереферентный (нефиксированный) взгляд 489

 референтный (фиксированный) взгляд 486, 489

 стационарное положение взгляда 503

 фиксированный объектный взгляд 115

вид глагола 551, 573, *см. также* глагол

 несовершенный вид, *см.*

 совершенный вид, *см.*

видимая зона 167, *см. также* зона видимости

‘видимость’ 560, 562, 569, *см. также* этимон

включенный жест 512, 533

влево 206, 219, 220, 243, 248, 262, 270, 327, 346, 406, 435, 546, 591

вне зоны коммуникации, *см.* зона коммуникации

внеречевое событие 187

внешний

 внешний наблюдатель 476

 внешняя позиция наблюдателя 477

вниз

 движение вниз 272, 274, 280, 318

 ориентация ладони вниз 57, 58, 394, 425, 470, 540, 541, 545, 556, 601

 сверху вниз 544, 552, 558, 566

внутренний

 внутренний мир человека 275, 276

 внутренняя позиция наблюдателя 477

внутри зоны коммуникации, *см.* зона коммуникации

внутрисловное отрицание, *см.* отрицание

-
- внутритекстовое противопоставление, см. противопоставление 407
- вогнутая дуга 62, 303, 313, 597
- возражение 407, 452–454, 462, 505, 515
- вопрос 97–99, 113, 155, 166, 196, 216, 223, 234, 235, 239, 240, 243, 248, 295, 300, 317, 320–322, 386, 390, 420, 444, 492, 538, 541, 542, 544, 545, 553, 554, 558, 595
- вопросительное предложение 330
- вопросительный знак 295
- восклицание 288, 295, 317, 320, 455, 540, 547, 549, 456
- нарастающее восклицание (increasing exclamation) 547
- восклицательный
- восклицательная фраза 25, 548
- восклицательная жестикуляционная фраза 548
- восклицательный знак 295
- восклицательная интонация 295
- воспроизводимые (resurgent) компоненты речевых жестов 14
- вог-идентификация 83–85, 164, 166, 187, 196, 310, 311, 318, 320, 570, 592
- вперед 248, 255
- движение вперед 343, 353, 354, 365, 552, 600, см. также направление движения, голова вперед
- вращение 136, 137, см. также поворот головы
- время 64, 127, 230, 598
- грамматическое время 127, см. также время глагола
- долгое время 598
- короткое время 598
- ‘всеобщность’ 355, 356, 361, 362, 460, 463, 474, 564
- вставные конструкции 521
- встроенный
- встроенный автодейксис 181
- встроенный жест 180
- я-синхронные встроенные жесты 181
- вход
- вход в зону коммуникации 489, 532, 533
- вход в коммуникативное пространство 532, 533
- выбор
- выбор из множества 312, 473, 478, 480, 600
- выбор руки 203, 232, 234, 240, 586, см. также «ручность»
- ‘точный выбор’ 378, 379, 385
- ‘выбрать’ 379
- ‘выброс’ 471, см. также отрицательный жест
- выгнутая дуга, см. дуга

выделение 411

эмфатическое выделение 500

‘вызов, возражение’ 515

‘выйти из данного акта коммуникации’ 589

выпрямленная ладонь, см. ладонь

выпрямлять руку 559, см. также рука

выравнивание жеста и сопровождаемого им речевого потока 28, 29, 575

высказывания со снятой утвердительностью, см. снятая утвердительность

высокая оценка 479

вытянутая напряженная рука под прямым углом, см. рука

выход 532, 533

выход говорящего из ситуации коммуникации 459, 533

выход из зоны коммуникации 241, 261, 489

‘выше’ 293, 299

Г

генитив отрицания, см. отрицание

геометрический этимон, см. этимон

глагол 527

вид глагола 551, 573

глаголы НСВ, см. несовершенный вид

глаголы СВ, см. совершенный вид

время глагола 223

будущее время глагола, см.

настоящее время глагола, см.

прошедшее время глагола, см.

глаголы внутреннего состояния 432

глаголы восприятия 269, 275, 280, 318, 321, 386, 432

глаголы движения 299, 303, 560, 599

глаголы движения вниз 321, 272

глаголы деградации 318, 321

глаголы деятельности 280, 318

каузативные глаголы 571

глаголы, обозначающие контролируемые терминативные действия 571

медиальные глаголы 280, 275

глаголы межсубъектных действий 275, 280

ментальные глаголы 270, 275, 280, 318, 321, 386, 432

моментальные глаголы 586

глаголы нанесения ущерба и подавления 269–271, 273, 279, 280, 288, 318, 320, 321, 278

- глаголы нахождения внизу 272
- объективные глаголы 276, 277
- переходный глагол 268, 318, 571
- глаголы разнонаправленного движения 335
- глаголы речи 386
- глаголы роста 318, 320
- глаголы способности 432
- глаголы с семантическим компонентом 'негативная оценка' 270, 271
- глаголы с семантическим компонентом 'обнуление, исчезновение' 270, 271
- глаголы с семантическим компонентом 'траектория, расстояние' 270, 271
- глаголы с семантическим компонентом 'фиксированная точка' 270, 271
- субъективные глаголы 275, 276
- глаголы существования 432
- глаголы уничтожения 303
- глазной
 - глазной контакт 577
 - глазная пауза 522, 524
 - глазное поведение слушающего 498, 500–503
- глубинный
 - глубинная иллокуция 538, 540, 543, 544, 573
 - глубинное отрицание 454, 457, 459, 573, *см. также* конструкция
 - прагматическое глубинное отрицание (ПГО) 450, 460, 462
 - тематическое глубинное отрицание (ТГО) 450, 458, 460, 462, *см. также* внутри-
словное отрицание
- глубоко аннотированный МУРКО 31
- говорящий женского пола 129
- говорящий мужского пола 129
- голова
 - голова вперед 137, 138, 141–143, 145, 148, 149, 151–156, 158–163, 167, 168, 173, 174,
264, 320, 464, 556, 560, 561, 592, 594
 - движения головы 133, 134, 136–141, 263–267, 279, 283, 472, 594, 595
 - двинуть головой вперед 457
 - двинуть голову назад 457, 547
 - жесты головы 133, 134, 252, 316, 449, 472, 515, 577
 - качать головой, *см.*
 - наклон головы 139–142, 145–149, 151, 154, 160, 515, 572
 - отклонение головы назад 572
 - отодвинуть голову назад 516, 577
- головной
 - головные движения 316, *см. также* движения головы

- головной указательный жест 133–137, 141, 143, 144, 147, 148, 150–160, 163–165, 170, 173, 174, 212
- полярный головной жест 139, 150, 151, 154, 158, 561, 595
- горизонтальный
- горизонтальная лигатура 25
 - горизонтальный план 340, 341, 343–345, 347, 422, 425
 - ‘горизонтальная плоскость земли’ 601
 - горизонтальная плоскость ниже говорящего 601
 - горизонтальная поверхность 341, 427, 601
- градуальный параметр 60
- грамматический
- грамматическая ось 367
 - грамматическое время 127
- граница реплик 501
- группа
- группа контекстов 359, 362, *см. также* лексическая, семантическая группа
 - группа круговых движений 362, 363
 - лексическая группа 386, 459
 - семантическая группа 360, 364, 387
 - группа ‘круглый объект’ 361
 - группа ‘маленький объект’ 381, 397, 393, 389, 397
 - группа ‘неопределенность’ 262, 361–363
 - группа ‘объект’ 361, 384, 385, 389, 392, 395–398
 - группа ‘поиск слова’ 361, 363
 - ‘объектная группа’ 361, 362
 - группа ‘повтор’ 361, 363
 - группа ‘развитие’ 361–363
 - группа ‘соединение’ 380, 389, 393–396, 398
 - группа ‘точность’ 393, 395, 396, 377, 399, 389, 396
 - группа ‘траектория’ 361, 362, 361
 - группа ‘круговая траектория’ 361
 - группа ‘трансформация объекта’ 361–363
 - группа ‘центр’ 383, 389, 393, 394, 397, 398, 389

Д**да**

- да размышления 510
- да согласия 309, 513
- да-реакция 499
- да-реплика 479, 500, 505
- пост-стимульное да? 421

далекий объект 88, 111, 560, 561

дальний

дальнее расстояние 89, 91, 94

дальний дейксис 593, 595, 601

дальность указания 92, 153

‘два’ 338

движение

движение вниз 272, 274, 280, 318

движение вперед 353, 600

‘движение по траектории’ 599

движение подбородка 515, 570, см. также указание подбородком

движение сверху вниз 410, 413, 414, 422, 552, 558, 566, 592

движение снизу вверх 298, 300

идея движения 599, 600

направление движения 21, 544, 546

расходящиеся движения рук 397

точка отсчета движения 362

двинуть головой вперед 457

двинуть голову назад 457

двойной

двойной объект 334

двойное отрицание 424, 445–448, см. также конструкция с двойным отрицанием

двойственное число 564

‘двойственность’ (семантический компонент, этимон) 334, 336, 338, 364, 367, 564, 566, 567

двуручная жестикуляция 343, 346, 347, 391, 541–543, 546

двусагиттальный 340

двухфокусные приставки 287, 288

дейксис

ближний дейксис 153, 594, 601

дальний дейксис 593, 595, 601

эгоцентрическая ориентация дейксисов 207

дейктический

дейктический взгляд 212

дейктические движения головы 69

дейктический жест 16

абстрактный дейктический жест 178

дейктическая жестикуляционная система 168

дейктическая жестикуляционная фраза 71

дейктическая лигатура 170, 173, 174, 212

-
- абсолютная дейктическая ориентация 207
 - эгоцентрическая дейктическая ориентация 207
 - дейктическая последовательность 171, 173, 174
 - ‘делать’ (семантический компонент) 402
 - демонстрация 53, 297, 311
 - ‘держать’ (семантический компонент, этимон) 401–403, 416
 - ‘держать инструмент’ 402, 416
 - ‘держать в руках некоторый объект’ 542
 - ‘держать в руке’ 278–280
 - держащая рука 65, 277, 279, 338, 342, 346, 349–351, 362, 375, 376, 389, 397, 403, 404, 468, 471, 542, 563, 570, 589, *см. также* конфигурация ладони
 - дефиниция 385
 - деятельность 571
 - активная контролируемая деятельность 571
 - диалог 217, 529
 - диктальный
 - диктальный автодейксис 190, 592
 - диктальное ‘я’ 185, 187
 - динамический
 - динамическая окружность 345, 350, 361–363, 467, 564, 566, 571, 599, 600
 - динамическая дуга 303
 - дискретность 477
 - дискретные параметры 57
 - дистанцирование 131, 451, 454, 457, 571, 572
 - жесты дистанцирования 19, 295, 419, 429, 457, 464, 589, 572
 - отклониться назад, отодвинуться от собеседника, отступить, поднять брови, пожать плечами, развести руками, склонить голову набок, *см.*
 - дистанцироваться
 - ‘дистанцироваться от чего-либо’ 101, 328, 589
 - дистанцироваться от объекта указания 101
 - дистанцироваться от содержания высказывания 328
 - дистанцирующий
 - дистанцирующие жесты 572
 - дистанцирующие лексемы и конструкции 329, 359
 - диффузный
 - диффузные дейктические движения головой 137, 138, 594
 - диффузный (указательный) жест 151, 154, 158, 159, 161, 561
 - диффузное указание 137, 141, 151
 - длинный
 - длинный объект 598
 - длинное расстояние 598

длина 470

‘длительность’ 300, 318

длительность жеста 574, 575, 581, 586

долгое время 598

долженствование 391

доминантная рука 571, 485, 270, 237

доминирующий автодейксис 235

дополнение 180, 188

доступность объекта указания 165, 166, 599

доступный объект указания 116, 145, 151, 560

дуга 62, 93, 258, 288, 298, 300, 303, 313, 344, 351, 352, 363, 465, 543–545, 561, 597, 598, 601

вогнутая дуга 62, 303, 313, 597

выгнутая дуга 62, 253, 270, 274, 281, 304, 313, 323, 467, 598

динамическая дуга 303

симметричная дуга 398, 467

дугообразный 295, 298–301, 304, 544, 558

‘дурно’ 455

Е

единичный объект 151, 560, 562, 592

единичность (объекта указания) 81, 195, 562, 563, 569

‘единство’ 357

Ж

же отождествительное 308

жест 11

векторный жест 253

встроенный жест 180, 181

головной жест, жесты головы 139, 167, 168, 170–174, 212, 316, 449, 472, 556, 561,

см. также голова, головной

диффузный жест 151, 154, 158, 159, 161, 561

жесты, изображающие (обозначающие) форму объектов 467–472

жесты-portemanteaux 182, *см. также* автодейксис-portemanteaux

изобразительный жест 16, 17, 21, 26

иконический жест 17, 54, 213, 434, 561

истинно многократные жесты 550, 551, 575

квазиязыковые жесты (Language-Like gestures) 13, 14

краткий жест 575, 581

лексически свободный жест 210

маршрутные жесты 253, 254

-
- метафорический жест 17, 21, 54
независимый жест 180, 181
неизобразительный жест 15
объектно-свободный (когнитивный) жест 21, 22, 72, 210, 316
объектно-связанный жест 21, 22
полнозначные жесты 517
полярный жест 151, 154, 561
прагматический жест 18, 19, 21
регулирующий жест 50
речевые (co-speech) жесты 13, 14, 400
ритмический жест 15, 16, 150
ручной жест 212, 316, 449, 465, 472, см. также ручной указательный жест
семантический жест (substantive) 18, 19, 21
семейство отбрасывающих жестов (Away Gesture family) 69, 428
служебный жест 16, 485, 517, 526
удлинённый жест 575, 581
указательный жест 49, 213
характеризующий жест 69
эмфатический жест 457, 458
я-синхронные жесты 181
бескорыстие жеста 10
длительность жеста 574, 575, 581, 586
жест дистанцирования 19, 419, 429, 457, 464, 589, 572
жест наблюдателя (observer view point gesture, OVPT gesture) 19–21, 202, 213, 281, 419, 441, 461
жест отрицания, см. отрицательный жест
жест персонажа (CVPT, character view point gestures, CPVT gesture) 19, 20, 202, 280, 419, 441, 461
жест подтверждения 457
жест *ручное отрицание* 432, 437, 438, 441, 442, 447
жест *стоп* 428
контролируемость жеста 10
кратность жеста 581
нейтрализация жестов 54
резкость жеста 427
ритмическое (недейктическое) употребление жеста 162, 292, 344
фазы жеста 15
жестикуляционный
жестикуляционный автодейксис 175–177, 184
жестикуляционная анафора 220

жестикуляционное восклицание 295, 386, 549, 554
жестикуляционная зона 323, 340, 601
жестикуляционная метафора 362
жестикуляционный обертон 92, 105, 298
жестикуляционная пауза 170, 173
жестикуляционный повтор 550, 575, 583
жестикуляционное пространство 204, 323, 327, 328
жестикуляционное противопоставление 197, 221
жестикуляционный профиль 254, 573, 587
жестикуляционная система 586
жестикуляционное скандирование 288, 306, 551, 552, 556, 575
жестикуляционное сопровождение высказывания 165, 563, 594
сложные жестикуляционные траектории 323
жестикуляционная фраза 25, 122, 188, 190, 259
жестикуляционный этимон 285, 293, 294, 298, 303, 307, 588

жесткий

жесткая пальцевая связка 60, 105, 129, 559
жесткий императивный компонент 68, 70, 97, 98, 101, 288, 540, 544, 554, 556, 589

З

за спину

вектор, движение, направление за спину 108, 109, 110, 127, 131, 140, 217, 223, 227, 228, 240, 246–248, 254, 255, 279, 321, 563, 570

завершенные события / процессы 582

зависимость 415, 602

зависимый

зависимый автодейксис 235

зависимые параметры 42

зажмуривание 507

закрыть глаза 457, 459, 510, 589

закрыть лицо руками 510, 511

замах 288, 576, 578, 581, 583

замещение 180, 188

‘здесь’ 304, 316, 318, 321, 566

‘земля’ 318, 321

зона

зона видимости 136, 143, 145, 151, 158, 163, 173, 212, 318, *см. также* видимая зона

зона действия жеста 24, 44, 182, 186, 337, 574

зона коммуникации 50, 136, 151, 166, 167, 204, 205, 241–243, 343, 470, 488, 527
вне зоны коммуникации, зона вне коммуникации 489, 528

внутри зоны коммуникации 489
вход в зону коммуникации 489, 532, 533
выход из зоны коммуникации 459, 489, 532, 533
ниже стандартной зоны коммуникации 549
смена зоны коммуникации 328, 337, 567, 568
снаружи в центр зоны коммуникации 570
зона, недоступная для взгляда говорящего 151
зона осуществления 173
зона я 179
левая зона 244
невидимая зона 136, 143, 145, 151, 158, 166, 167, 173, 212, 479, 562, 563, 570
правая зона 237–243, 266, 436, 544, 545, 571

И

идентификация 392, 395, 413, 570, 566, 602
 ‘идентификация двух объектов, которая не кажется говорящему общепринятой’ 589
 значение идентификации 194
 контексты идентификации 385, 389, 568
идентичность, тождество 414
‘иерархия’ 465
изменение
 изменение направления взгляда, 121, 490, 504, 556
 изменение фокуса внимания 532
изнутри наружу 253, 274, 275, 392, 398, 470, 471, 598, 570
изобразительный жест 16, 17, 21, 26
иконический
 иконический жест 17, 54, 213
 иконические жесты наблюдателя (OVPT gestures) 213
 иконическое значение 351, 353, 561, 563
иллокутивная сила высказывания 18, 155, 164, 239, 285, 539, 540, 595
имя 527
именное сказуемое 309, 320, 321
именная группа
 неопределенная 592
 определенная 592
императив 97, 98, 113, 155, 166, 196, 216, 223, 234, 239, 243, 248, 249, 275, 294, 317, 321, 322, 444, 492, 538, 541, 542, 544, 545, 551–554, 589, 595
императивный
 императивное высказывание 196, 595

- жесткий императивный компонент 68, 70, 98, 101
- мягкий императивный компонент 67, 68, 98, 99
- императивное указание 593
- имплицативный квантор 473, 474
- интенсивность 193, 412, 563, 583, 585
- интенсификатор 438, 439, 441, 446, 448–450, 456
- интенсификация 411
- интонация перечисления 331, 355
- ирреальный
 - ирреальная модальность 230, 359, 475, 478, 558
 - ирреальное наклонение 216, 229, 244, 245
 - ирреальный квантор 474
- истинная многократность 550
- истинно многократные жесты 550, 551, 575
- ‘исчезновение’ 271, 274, 296, 510, 512, 517
- ‘исчезнуть’ 318, 321
- ‘исчезнуть из зоны видимости’ 296

К

- касание 52–54, 66, 116, 178
- категоризация 570
- каузативный глагол 571, см. глагол
- ‘каузация’ 268, 297
- ‘каузировать’ 294
- качать головой (КГ), качание головой (headshake(s)) 18, 426, 429, 432, 437–449, 460–462, 471–473, 478–480, 513, 517, 533, 564, 568, 572, 573
- качать пальцем 69
- квазиязыковые жесты (Language-Like gestures) 13, 14
- квант 363
 - квант окружающего пространства 592
 - квант развития 363
- квантор 463, 464, 472–481, *то же, что* кванторное слово
 - базовый квантор 473
 - имплицативный квантор 473, 474
 - ирреальный квантор 474
 - квантор общности 584
 - реальный квантор 474
- кванторное слово 462, 463, 481, 594, 601
 - кванторное слово со значением всеобщности 412, 463, 467, 468, 471, 472
- квантующий жест 465, 472, 477, 575

кивок 533, 577

кивок подтверждения, подтверждающий кивок 514, 458

кивок согласия 513, 514, 516

кивок сверху вниз 457, 473, 478

кластер 415

кликст 30

клитика 527

клятва 191

когнитивный

когнитивный жест 22, 72, 210, 316

когнитивная ось 231, 238, 255, 256

когнитивное указание 144, 211, 212

колебание 324, 600, *то же, что* колебательное движение

асимметричное колебание (колебательное движение) 324, 338

симметричное колебание (колебательное движение) 325, 336–339, 354, 564, 568

типы асимметричных колебаний: противофаза лыжи, противофаза весы, см.

типы симметричных колебаний: метроном, осцилляция, перебирать пальцами,

смена зоны, тумблер, см.

колебательное движение 464, 549, 550, 553, 558, 572, *то же, что* колебание

колебательные движения рукой, зафиксированной в ударной фазе 553

количество 352, 562, 563

кольцо (ring), кольцо/точь-в-точь 277, 370–374, 377, 387, 400, 429, 466, 563, 600,

см. *также* точь-в-точь

комбинированная ладонь 59, см. ладонь

коммуникативный

коммуникативная дистанция 288, 431, 433, 478

коммуникативная ориентация 231

коммуникативная (сагиттальная) ось 255

коммуникативное пространство 488, 512, 527, см. *также* зона коммуникации

коммуникативно-ориентированный взгляд 115, 131

композиционность жеста 11, 24

«комфорт» 470, 598

комфортный

комфортное движение 204

комфортное направление 261

комфортное перемещение 544

комфортная схема движения 261

конец реплики 288, 487, 500, 520

‘конечная точка’ 593

конкретность

конкретность объекта 316

конкретный

конкретные указательные жесты 54, 178

конструкция

безличные конструкции 443

дистанцирующие конструкции 329, 359

контрастные конструкции 112, 122, 159–162, 185, 196, 592

нейтральные конструкции 112, 159, 160–162, 185, 196

отрицательная конструкция 424, 461, 480, 572

конструкция с глубинным отрицанием 424, 448, 573

конструкция с двойным отрицанием 424, 445–448

конструкции идентификации 82, 87

конструкция с именным сказуемым 288, 318

конструкции с предикативными отрицательными местоимениями 424, 445

предикативные конструкции с *не*-местоимениями 445

уточняющие конструкции 409

фоновая конструкция 555

эмфатические конструкции 592

‘контакт’ 306, 307, 318, 321

контейнер 63, 468, 570, 589

контекст

контрастный контекст 113, 195, 555

нейтральный контекст 158, 195, 555

эмфатический контекст 158

континуативы 579, 581, 583, 586, 586

континуум Кендона 13, 14

контраст 405

контрастный

контрастные конструкции 112, 122, 169, 185, 196, 592

контрастные контексты 113, 195, 555

контрастное начало реплики 497

контрастный паттерн 499, 517

контрастное поведение 499

контрастное указание 94, 164, 165

контрастность указания 164, 165, 169, 196

контролируемость жеста 10

контролируемый

контролируемые терминативные действия, см. глагол
действие, контролируемое субъектом 360

конфигурация ладони 57, 576, 581

 держашая рука, см. рука

 кольцо (ring), кулак, маленькое расстояние, отрезок, пальцы в замок, пальцы вместе, перо, пирамида (pyramid), плоскогубцы (finger pinch), пять подушечек, угол, щепоть (purse-hand), см.

 конфигурация ОЛ (открытая ладонь) 263, 561, 562, 569, 570, 592–594, 601

 конфигурация БП (большой палец), см. большой палец

 конфигурации УП (указательный палец), см. указательный палец

 расставленные пальцы, см. палец

 плоская ладонь, см. ладонь

 ригидная ладонь с расставленными пальцами, ригидная ладонь с соединенными пальцами, свободная открытая ладонь, см. ладонь

конфликт 181

концентрация внимания 507, 510

корень 254, 270

косая ладонь (Open Hand Oblique) 56, 59, см. ладонь

косвенная просьба 420

краткий, краткость

 краткий жест 575, 581

 краткое расстояние 597

 краткость ситуации 585

кратность

 кратность жеста 575, 581

 кратность кругового движения 344

кривая 356

критерий χ -квадрат 34

круг 344, 345, 347–350, 361, см. также траектория

круглый объект 351, 361, 600

круговой

 круговой жест 467

 круговые движения 303, 397, 460

 симметричные круговые движения 343

 круговая траектория 352, 361

кулак 34, 162, 182, 192, 193, 195, 264, 277, 279, 386, 391, 400, 545, 556, 557, 563, 567, 569–571, 576, 578, 581, 583, 589, см. также конфигурация ладони

Л

ладонь 561

 выпрямленная ладонь 561

 косая ладонь (Open Hand Oblique) 56, 59

- комбинированная ладонь 59
- конфигурация ладони, см.
- ладонь вверх 65, 297, 298, 470, 552, 561, 589, см. также ориентация ладони
- ладони вместе 390, 391, 394, 395, 398, 602
- ладонь вниз 24, 55, 56, 58, 63, 65, 68, 425, 427, 541, 561, 589, см. также ориентация ладони
- ладонь к груди 182, 190–193, см. также автодейксис
- ладонь ориентированная вертикально 65, 69
- напряженная ладонь 60, 93, 94, 561, 601
- ориентация ладони, см.
- открытая ладонь (ОЛ) 57, 82, 178, 235, 263, 328, 342, 346, 349, 425, 465, 468, 541, 561, 562, 569, 570, 576, 581, 592–594, 601
 - открытая ладонь вверх 66, 464, 469, 541, 579, 581
 - открытая ладонь наружу 428
 - открытая ладонь, направленная вперед 248
 - указание открытой ладонью 173, 196, 312
- плоская ладонь 342, 345, 346, 349
- расслабленная полукруглая ладонь 561
- ригидная ладонь 398, 601
 - с расставленными пальцами 277
 - с соединенными пальцами 277
- свободная ладонь 60, 94
 - свободная открытая ладонь 277
 - свободная расслабленная ладонь 601
- левый
 - левая зона 127, 203, 236, 237, 243, 244, 436, 544, 567
 - левая рука 234, 235, 248, 249, 349
 - левое vs. правое 231, 239, 266
- левоориентированный
 - левоориентированные глаголы 270
 - левоориентированные приставки 255, 262
- лево-сагиттальный 340, 342, 343
- лексически свободный жест 134, 161, 210
- лигатура 512
- лингвистические пресуппозиции 539, см. пресуппозиция
- линия 279, 350, 382, 399, 469, 561, 592
- лицо предиката 431
 - первое лицо 441
 - третье лицо 439, 441, 478

личное пространство слушающего 217

локализация 226

М

маленький

‘маленький объект’ (группа контекстов, семантический компонент, этимон) 330,
381, 382, 393, 396, 397, 562, 563, 568, 589, 592, 594

маленький и единичный объект 592

противопоставление большого и маленького объекта 562

маленькое расстояние 369, *см. также* конфигурация ладони

манипуляции с объектом 274, 360

маргиналии 296, 549

маркер

маркер дистанцирования 454

маркер цитирования 419

темпоральный лексический маркер 209

маршрутный

маршрутный жест 253, 254

выгнутая дуга, изнутри наружу, снаружи в центр, сдвинуть руки, *см.*

маршрутные приставки 258, 262, 282, 288

‘масса’ 570

‘массивная точка’ 570

материальный объект 560

махнуть рукой 69, 457, *см. также* дистанцирование

медиальные глаголы 275, 280

междометие 502

межсубъектных действий глагол 275, 280

ментальные глаголы 270, 275, 280, 318, 321, 386, 432

место 147

местоимения 526

метатекст 408

метафора

метафора речевого потока 19, 354, 363

метафора передачи 19, 66, 189, 464, 548, 552, 589

метафорические жесты, *см.* жест

метроном 326, 327, 337, 564, 568, *см. также* колебание

мнение 237, *см. также* факты vs. мнение

‘много’ (семантический компонент) 302, 303, 358, 411, 412, 456, 460, 563, 564

многократный, многократность 550, 582, 586

многократный жест 575, 581

- фатическая многократность 552–554, 575
- множество 352, 476, 570, 362
- множественность 81, 148, 164, 464, 562
- модальность 231
 - реальная модальность 230
- моментальные глаголы 586
- монолог 528, 529
- монологическое высказывание 217
- моргание 16, 518, 531, 532, 592
- Мультимедийный русский корпус (МУРКО) 30
- мультимодальность 25, 27, 188
- мультимодальный кластер 27, 533
- мультипликативы 579, 581, 583, 586
- мультипликация пальцев 101
- мягкий
 - мягкий императивный компонент 67, 68, 98, 99, 538, 541, 554
 - мягкий прагматический компонент 97

Н

- наблюдаемое отсутствие 421
- наблюдатель 213, 477
 - внешний наблюдатель 476
 - жест наблюдателя (observer view point gesture, OVPT gesture) 20, 21, 202, 281, 419, 441, 461
 - иконический жест наблюдателя 213
- назад 419, 516, 589
- наклон головы 139–142, 145–149, 151, 154, 160, 515, 572
 - вбок 572
 - налево, см. направление движения
- намек 331, 549
- ‘нанесение ущерба’ 294, см. *также* глагол
- направление
 - направление взгляда 114
 - изменение направления взгляда 556
 - направление внимания 100
 - направление вперед 546
 - направление движения 21, 544, 546
 - вперед 546, 248, 255
 - в комфортном для руки направлении 261
 - за спину 248, 255

- налево 248
- направо 248, 572
- нестандартное направление движения 343
- ‘направление’ (directing-on) группа указательных жестов 51
- направо, см. направление движения
- напряжение, напряженность, см. рука
- напряженный
 - напряженная, выпрямленная рука 105, см. также рука
 - напряженная, вытянутая под прямым углом рука 597
 - напряженная (ригидная) ладонь 60, 93, 94, 561, 601, см. также ладонь
- нарастающее восклицание (increasing exclamation) 547
- нарратив 543
- нарративный
 - нарративная жестикуляция 546, 554
 - нарративная конфигурация руки 542, 543
- настоящее 207, 225
- настоящее время глагола 434–438, 441
 - настоящее актуально-длительное 214, 223, 225, 227, 228, 248, 305, 317, 321
 - настоящее историческое 214, 223, 225, 228, 243, 248, 249, 317, 321, 322
 - настоящее узואальное 213, 214, 223, 227, 245, 248, 317, 321
- нахмуриться 457, см. также эмфатический жест
- ‘нахождение внизу’ 272, см. также глагол
- Национальный корпус русского языка 30
- начало
 - начало нового предложения 520
 - начало реплики 487, 500, 520
- ‘не видеть’ 509, 512
- ‘не совпадающий’ 335
- неактуальный
 - неактуальный для говорящего объект 227, 265
 - неактуальная зона 127, 255
 - неактуальное событие 127, 228, 230
- ‘небо’ 318, 320, 590
- невидимый
 - невидимая зона 136, 143, 145, 151, 158, 166, 167, 173, 212, 479, 562, 563, 570
 - невидимые совокупности 570
- невидимость отдаленного объекта 544
- негативная оценка 269, 270
- негация 498–500, 513, 517
- недейктическое употребление 161

-
- ‘недоверие’ 564
недоминантная рука 237, 285, *см. также* рука
недоступный объект 116, 145, 151
‘недоумение/удивление’ 512
нежесткая пальцевая связка 129
независимый
 независимый автодейксис 180, 181, 235
 независимый жест 180
 независимый фон 502
 независимая эмфаза 502, 504
‘незнание’, *см.* ‘неуверенность’
неизобразительный жест 15
нейтрализация жестов 54
нейтральный
 нейтральное высказывание 156, 494
 нейтральная конструкция 112, 159, 185, 196
 нейтральный контекст 158, 195, 555
 нейтральная реплика 492, 493
 нейтральный речевой акт 505
 нейтральное указание 94
 нейтральный фон 500, 505
некоммуникативное положение тела 489
неодушевленный объект 129, 139, 148–151, 167–169
неопределенность
 ‘неопределенность’ 79, 262, 300, 318, 358, 359, 361, 363, 558–600
 неопределенность объекта 78, 151, 312, 358, 464, 538, 544, 545, 557, 558
 неопределенность референта 94
неопределенные местоимения 78, 301, 363, 358, 558
неопределенные именные группы 592
‘неприятно’ 509, 511, 512
непрямое говорение 549
несовершенный вид 551, 582
несогласие 451, 457, 458
нестандартное направление движения, *см.* направление движения
‘несущественность’ 330, 336, 338, 365, 564, 568
‘нет’ 513
нет-реплика 497, 505
‘неуверенность’ 328, 336, 338, 354, 366, 369, 544, 545, 558, 572, 600
неустойчивость, неустойчивый 333, 339, 359, 599
нефиксированный взгляд 489

нереферентный взгляд 489
'ниже' 293, 294, 296, 297, 307, 315, 316
'низ' 285–287, 290, 291, 293, 296, 297, 303, 307
ноль 564
нуль-векторные приставки 255

О

'облегчение' 510, 512
облизывание 485
'обнуление' 271, 274, *см. также* 'исчезновение'
обобщение, обобщенность 357, 358, 599
'обрати на меня внимание' 552
обращение 189, 190, 492, 502
обстоятельный оборот 521
объединение 357
объект 87, 89, 146, 384, 392, 593, 600
 объект как целое 476
 'объект' 397, 562, 569, 599
 'объект, имеющий форму' 467
 абстрактный объект 560
 актуальность объекта 227
 близкий объект 560
 далекий объект 560
 доступный объект указания 116, 145, 151, 560
 доступность объекта 165, 166, 599
 единичный объект 560, 562
 маленький объект 330, 562, 589, 592, 594
 манипуляции с объектом 278, 360
 материальный объект 560
 неактуальный объект 227
 недоступный объект 116, 145, 151
 неодушевленный объект 151
 неопределенность объекта 78, 79, 94, 151, 312, 358, 464, 538, 544, 545, 557, 558, 600
 объект и место 165
 объект указания 111, 196, 592
 объемный объект 80, 82
 одионый объект 85
 одионость / множественность объекта 92
 одушевленность объекта указания 50, 99, 123, 148, 165–167
 одушевленный объект 99, 124, 150, 151, 167

- осведомленность объекта указания 99
- отдаленный объект, отдаленность объекта 544, 561, 591
- парные объекты 334
- событийный объект 86
- стабильность объекта 569, 599
- стабильный объект 196, 352, 362, 404, 592
- точечный объект 89, 187
- трансформация объекта 359, 363, 365, 600
- удержание объекта 274, 279, 398
- удерживаемый в руках или формируемый руками объект 273
- устойчивость объекта 362
- формирование объекта 467
- форма объекта 476
- целостный объект 362
- объективный глагол 277
- объектная группа 361, 362
- объектно-ориентированный взгляд 115, 131
- объектно-свободный жест 22, 144, 210, 219, 316
- объектно-связанный жест 21, 144, 316
- объектно-связанное указание 212
- объем 63–66, 81, 362, 468, 570
- объемный
 - объемный объект 80, 82
 - объемное пространство 466
 - объемное событие 89
- один 400, 475, 564
- одиначный объект 85
- одиначность/множественность объекта 92
- одновременность 305, 313
- однократность 585
- однократный жест 551, 575
- однонаправленный вектор 393, 398
- одноручная жестикуляция 541–543
- одушевленность объекта указания 99, 123, 148, 165–168
- одушевленный объект 123, 124, 139, 148, 150, 151, 167–169
- окружность 303, 344, 347, 348, 356, 598, 599, *см. также* траектория
 - динамическая окружность 350, 467, 564
 - симметричная окружность 344, 350, 361, 362, 365, 398, 467, 564, 569, 570, 599, 600
 - эксцентрические окружности 350
- оператор 477

- определение 365
- определенность, 78, 79, 94, 311, 312, 557, 558
- определенная именная группа, см. именная группа
- ориентация ладони 57, 58
 - абсолютная ориентация ладони 58
 - ориентация ладони вниз 425, 470, 540, 545, 556, 601, 556
 - ориентация ладони вверх 65, 297, 470, 556, 561, 572, 589
 - относительная ориентация ладони 58
- ‘ортогональность’ 567
- ортогональные векторы 597
- осведомленность
 - осведомленность лица 122
 - осведомленность объекта указания 99
- ‘особенный’ 379
- осцилляция 326, 337, 365, 564, 568, см. *также* колебание
- отбрасывающее движение в кисти 426, 428
- отбрасывающие жесты (Away Gesture family) 69, 428
- ‘отбросить что-либо’ 426, см. *также* отрицательный жест
- отвернуться от собеседника 510
- отдаленный объект, отдаленность объекта 561, 544, 597
- отдельный элемент множества 477
 - ‘отдельный элемент множества в каждый отдельный момент времени’ 478
- ‘отклонение’ 383, 393
 - отклонение головы 139, 572
 - отклонения корпуса говорящего назад 572, см. *также* дистанцирование
 - отклонение от стандарта 565, 568
 - отклонение тела назад 589
- отклониться назад 19, см. *также* дистанцирование
- открытая ладонь, см. ладонь
- относительный
 - относительная ориентация ладони 58
 - относительное предложение 414
- отодвинуть голову назад 516
- отодвинуться от собеседника 429, 457, 464, см. *также* дистанцирование
- отождествление 311, 401, 558
- отрезок 62, 63, 92, 97, 154, 373–375, 377, 387, 389, 465, 560, 563, 568, 593, 594, 597,
см. *также* конфигурация ладони
- отрицание 84, 382, 420, 474, 478, 498, 500, 515, 516
 - внутрисловное отрицание 450, 460
 - генитив отрицания 421
 - двойное отрицание 424, 445–448

- жест отрицания 471, 515, 533
- прагматическое глубинное отрицание 450
- предикативное отрицание 445, 446
- противопоставительное отрицание 424, 445, 446
- ручное отрицание 425, 429, 432, 433, 437–439, 441, 442, 445–447, 449, 457, 459–462, 471, 478, 480, 572
- тематическое глубинное отрицание 450
- отрицательный
 - отрицательный жест 423, 471, 472, 564, 572
 - тип отрицательных жестов 426, 471, *см. также* ‘выброс’, ‘отбросить что-либо’, ‘смести что-либо с поверхности’
 - отсутствие отрицательного жеста 432, 441, 442, 447, 461
 - факультативные отрицательные жесты 428, 429
 - отрицательная конструкция 424, 461, 480, 572
 - отрицательный контекст 233
 - отрицательное местоимение 448
 - отрицательная оценка 318, 456
 - отрицательная реакция 568
 - отрицательные утверждения 240
- отскок 577, 578, 581, 583
- отступить 19, *см. также* дистанцирование
- ‘отсутствие естественного способа прикоснуться к предмету’ 559, 562
- отчуждать 122, 125, 126, 128, 131, 454, 572, 597
- отчуждение 561, 562, 572
- оценка 440, 584
 - негативная (отрицательная) оценка 269, 270, 318, 456
 - положительная оценка 455, 456, 459, 479
- оценочный
 - оценочный компонент 540
 - оценочное высказывания 455
- очередность реплик 487

П

палец

- большой палец (БП) 69, 107, 263, 277, 540, 541, 572, 555, 559, 561
- средний палец 101
- указательный палец (УП) 263, 277, 279, 342, 362, 411, 429, 540, 555, 557, 559, 561, 562, 569, 589, 592, 593, 595, 601
- пальцы в замок 366, *см. также* конфигурация ладони
- пальцы вместе 338
- расставленные пальцы 338, *см. также* конфигурация ладони

- пантомима 13, 181, 187, 188, 202, 280, 426, 485, 514, 517, 542
- параметр
- зависимый параметр 42
 - исходный параметр 42
 - производный параметр 42
 - параметр актуальности объекта 227
- ‘парность’ 338
- парные объекты 334
- пауза 519, 530, 531, 533
- глазная пауза 522, 524
- пейоративное высказывание 455
- перебирать/перебор пальцами 288, 326, 337, 354, 365, 542, 550, 564, 568, *см. также*
- колебание
- передача чужого слова 418, *см. также* чужая речь
- Переключение 528–531
- Перемещение 528, 532, 533, 560, 599
- пересечение 205, 261, 262, 544
- радикальное пересечение 205, 544, 578
- перформативное
- перформативное акта коммуникации с помощью указания БП 127
 - перформативное коммуникационного пространства 128
 - перформативное ролевой структуры коммуникативного акта 126
- Переход 489, 499, 501, 503, 529, *см. также* зона коммуникации
- переходный глагол, *см.* глагол
- перечисление 79, 291, 292, 318, 321, 355
- перо 330, 373, 374, 377, 385–389, 391, 413, 466, 568, 594, *см. также* конфигурация ладони
- перфектное прошедшее время, *см.* прошедшее время глагола
- перформатив
- перформатив ‘я говорю’ 187
 - скрытый перформатив 185, 189, 449
- перформативный
- перформативный автодейксис 187, 188, 190, 592
 - перформативный префикс 185
 - перформативное ‘я’ 185
- пик (stroke) 23, *см. также* ударная часть жеста, удар, апекс
- пирамида (pyramid) 370, 376, 389, *см. также* конфигурация ладони
- плоская ладонь 342, 345, 346, 349, *см. также* конфигурация ладони
- плоскогубцы (finger pinch) 373, 374, 377, 387, 389, 398, 563, 566, 568, 589, 602, *см. также* конфигурация ладони

- плоскость 63, 65, 92, 94, 390, 398, 399, 466, 561, 601, 602
 плоскость земли 601
 ‘плоскость как таковая, любой ориентации’ 601
плюсквамперфект, см. прошедшее время глагола
поверхность 428, 470
поверхностные иллокуции 539, 540, 547
поворот головы 136, 137, 142, 144, 237, 265, 473, 556, 561, 562, 594, 570
повтор 180, 188, 354, 361, 363, 550, 558, 566, 583, 599, 600
подавление
 глаголы нанесения ущерба и подавления 269, 270, 271, 273, 278–280, 288, 318, 320, 321
 ‘подавление’ (идея, компонент, этимон) 68, 97, 99, 101, 294, 545, 556, 589
подбородок, см. указание подбородком
подготовительная стадия жеста 22, *то же, что* экскурсия, см. *также* фазы жеста
подмигивать 507
поднять брови / поднятие бровей 19, 295, 429, 457, 572, см. *также* дистанцирование
подтверждающий кивок 458
подтверждение 498, 499, 515, 516
 жест подтверждения 572
подхват (catchment) 23, 28, 485
подъем руки вверх 281, см. *также* вверх, рука
пожать / пожатие плечами 19, 429, 457, 464, 572, см. *также* дистанцирование
позиция
 позиция говорящего 461, 477
 позиция наблюдателя 341, 421, 422
 внешняя позиция наблюдателя 477
 внутренняя позиция наблюдателя 477
 позиция наблюдателя-говорящего 341
поиск слова 345, 353, 361, 363
показать пальцем на собеседника 71
 ‘показывать’ 297, 298, 318, 320
‘пол’ 286
полнозначный
 полнозначный жест 517
 полнозначные слова 526
‘полнота качества’ 391
положительный
 положительный контекст 233
 положительная оценка 455, 456, 459, 460, 479
 положительная ценностная окраска 289

-
- полуокружность 303, 344
полусвязка 60, 105, 560
полусогнутая рука 60, 105, 129, 560
полярность
 полярность жеста 150, 160, 162, 163, 557
 полярность указания 151, 154, 160, 163
полярный
 полярный головной жест 145, 150, 151, 154, 158, 561, 595
 полярное движение головы 139, 594, 595
 полярное указание 141
понижение ранга 126
понимание 516
поперек тела говорящего 425
поперечная (когнитивная, эвиденциальная, аксиологическая) ось 202, 207, 224, 230, 231, 238, 240, 367
последовательность 208, 221, 232, 291
посмотреть вдаль 510
пост-стимульное *да?* 421, *см. также* да
пост-ударное удержание (post-stroke hold) 24, 485, 553, *см. также* удержание
потирание пальцев друг о друга 385
‘потолок’ 286
‘появление’ 295, 297, 320
 ‘появление в зоне видимости’ 295, 318
правило переноса 50
правило согласования 74
правый
 правая зона 436, 545, 567, 571
 правая рука 234, 235, 248, 249
 правая сторона 234
правое (vs. левое) 231, 239
правоориентированный 270
право-сагиттальный 340
прагматический
 прагматическое глубинное отрицание 450, 460, 462
 прагматический жест 18, 19, 21
 прагматические компоненты указательного жеста 66
 мягкий прагматический компонент 97
 прагматическое противопоставление 411
 прагматический этимон 61, 66, 588
превосходная степень 380, 412, 449, 450

-
- предвосхищение чужой речи 419, 421
предвосхищенная реплика адресата 453, 458
предикат
 лицо предиката 431, 439, 441, 478
 психологический предикат 27
предикативный
 предикативные конструкции с *не*-местоимениями 445
 предикативные отрицательные местоимения 424
 предикативное отрицание 445, 446
предмет речи 124
предударное удержание (pre-stroke hold) 24, *см. также* удержание
предъявление 53
пресуппозиция 539, 545
 лингвистические пресуппозиции 539
 ситуационные пресуппозиции 539
приближение к некоторому пределу 416
прижать руку/руки к груди 191, 192
приписывание свойств 385
присвоение имени 308, 385
приставка 254, 287, 584
 векторные приставки 282, 288, 289
 маршрутные приставки 258, 262, 282, 288
 эгоцентрические приставки 260, 262, 282
притягивающая рука 259, 401, 402, 413, 419, 548, *см. также* рука
притяжение 204, 241, 242, 261, *см. также* схема движения рук
провокация 196
провоцирующий
 провоцирующее высказывание 155, 190, 196, 494, 595, 553
 провоцирующая реплика 189, 492, 493, 498
пространство
 жестикационное пространство 204, 323, 327, 328, 435, 436
 квант окружающего пространства 592
просьба 191, 235, 390
противопоставительный
 противопоставительные контексты 566
 противопоставительное отрицание 424, 445, 446
противопоставление 120, 131, 193, 195, 222, 292, 318, 334, 406, 408, 411, 446, 555, 557,
 565–567
 внутритекстовое противопоставление 407
 противопоставление объектов указания 597

- противопоставление объекта и ситуации 164, 166
- противопоставление места и объекта 165
- противопоставление объектно-связанных и когнитивных указаний 164
- противопоставление стабильных объектов и динамических процессов 352
- прагматическое противопоставление 411
- противоречие 568
- противофаза 324, 336–338, 365, 366, 564, 566, 567, 600, *см. также* колебание
 - противофаза *весы* 324
 - противофаза *лыжи* 324
- ‘протяженность’ 592, 601
- протянуть к слушающему руку / руки ладонью / ладонями вверх 552
- процесс
 - завершенные события / процессы 582
- ‘процесс, проходящий во времени’ 294
- прошедшее время глагола 213, 225, 246, 434–437
 - прошедшее перфектное 215, 223, 225, 228, 243, 248, 306, 317
 - прошедшее узуальное 215, 223, 225, 227–229, 243, 245–249, 255, 317, 321, 322
 - плюсквамперфект 247
- прошлое 207, 208, 227
- ‘прямая’ 62, 93, 298, 544, 561, 593, 597, 598
- прямой
 - прямое дополнение 360
 - прямая рука 60, 129
 - прямая напряженная рука 597
 - под прямым или острым углом к телу говорящего 597
- ‘прятать’ 297, 318, 321
- психологический предикат 27
- пунктуационный знак 523
- пять подушечек 391, *см. также* конфигурация ладоней

Р

- равенство 381, 414, 565, 566
- радикальное пересечение 205, 241, 470, 544, 578, *см. также* схема движения рук
- радиус 466
- развести руками 19, 254, 429, 457, 464, *см. также* дистанцирование
- ‘развитие’ (семантический компонент, группа контекстов, этимон) 293, 353, 361–363, 545, 571, 600, 601
- ‘различный’ 335
- размер 562
 - ‘большое количество’ / ‘большой размер’ 564

- ‘маленький размер’ / ‘маленькое количество’ 564
- маленький размер объекта 330
- размер объекта указания 80, 164, 330
- размерность 396
- ‘размещение объекта’ 291
- ‘размещение’ (placing for) группа указательных жестов 52
- «размытый»
 - размытая аудитория 532
 - «размытый» собеседник 528, 529
- ‘разнонаправленный’ 335
- разнонаправленный вектор 392, 398
 - расходящийся 392, 398, 570
 - сходящийся 392, 397, 398
- ‘разнообразие’ (семантический компонент, значение, этимон) 334, 336, 338, 363–366, 567, 571, 600
- ‘разрыв контакта’ 517
- располагать объект на некотором месте 290
- расположение (placing) 220
- ‘расслабленность’ 510
- расставленные пальцы 338, см. *также* конфигурация ладони
- ‘расстояние’ (семантический компонент, этимон) 266, 280, 285, 288, 298, 299, 318, 560, 561, 594, 598, 601
 - ‘расстояние, дистанция, траектория’ 270, 273, 274, 278, 279, 280, 320, 321
 - расстояние 154, 241, 274, 281, 300, 302, 303, 305, 315, 598, 561, 593
 - расстояние до объекта указания 164, 165
 - близкое расстояние 159, 218, 298, 594
 - далекое расстояние 298, 594
 - длинное расстояние 598
 - комфортное расстояние 218
 - краткое расстояние 597
- расфокусировать взгляд 510
- расходящиеся движения рук 397
- реальный
 - реальная модальность 230
 - реальный квантор 474
- регулирующий жест 50
- редукция 54
- редупликация 583
- рекурсия 24, *то же, что* ретракция, см. *также* фазы жеста
- рема 487, 500

-
- ремарка 366
реплика 453
ретракция 24, *см. также* рекурсия
референтный (фиксированный) взгляд, *см. взгляд*
речевой
 типы речевых актов 97, 113
 речевые (co-speech) жесты 13, 14, 400
ригидная ладонь 398, 601, *см. также* ладонь
ритмический
 ритмический жест 15, 16, 150
 ритмическое (недейктическое) употребление жеста 162, 292, 344
рост 293, 545, 549
рука
 вскинуть руку 69
 выпрямлять руку 559
 вытянутая напряженная рука под прямым углом 597
 держущая рука 65, 277, 279, 338, 342, 346, 349–351, 362, 375, 376, 389, 397, 403, 404, 468, 471, 542, 563, 570, 589, *см. также* конфигурация ладони
 доминантная рука, доминантность руки 237, 270, 485, 571
 левая рука 234, 235, 248, 249, 349
 напряженность руки 60, 72, 105, 129, 559
 недоминантная рука 237, 485
 подъем руки вверх 281
 правая рука 234, 235, 248, 249
 притягивающая рука 259, 401, 402, 413, 419, 548
 протянуть к слушающему руку / руки ладонью / ладонями вверх 552
 прямая рука 60, 129
 расходящиеся движения рук 397
 рука на руку 394, 399, 602
 рука, взброшенная вверх 547
 руки в замок 391, 415
 свободная рука 560
 сдвинуть руки 254
 сходящиеся движения рук 397
ручной
 ручной жест 212, 316, 449, 465, 472
 ручная жестикуляция 312, 316, 317
 ручное отрицание (РО), ручной отрицательный жест 297, 326, 368, 425, 426, 428, 429, 432, 437–439, 441, 442, 447, 449, 460–462, 471, 478–480, 572
 ручная пантомима 542

ручной указательный жест 54–56, 61–62, 99, 110, 114, 130, 133–137, 155, 158, 163–167, 170–174, 178, 187, 211, 212, 233, 592, 595
«ручность» (handedness) 203, 236, 237

С

сагиттальный

сагиттальная (коммуникативная) ось 202, 207, 224, 230, 231, 279, 367

сагиттальный план 340, 341, 347, 422

СВ-глаголы см. совершенный вид

сверху вниз 248, 274, 466, 478, 544, 545, 552, 558, 566, 567, 592

свиток 344, 347, 348, 350, 361, 363, 365, 366, 558, 571, 600, см. также траектория свободный

свободная ладонь 60, 94, 277, 601

свободная рука 560

свободная связка 60, 101, 105, 560

свое vs. чужое 237

связанность указания с объектом 165

‘связь’ 381, 566, 602

сдвинуть руки 254

сегментный 186

‘сейчас’ 305, 318, 321

семантический жест (substantive) 18, 19, 21

семейство отбрасывающих жестов (Away Gesture family) 69, 428

семельфактивы 573, 579

сигнал 72, 105, 129, 556, 559

‘сила’ 193

симметрия 599

симметричный

симметричная дуга 303, 398, 467

симметричные колебания, колебательные движения 325, 336–339, 354, 564, 568

симметричные круговые движения 343

симметричная окружность 344, 350, 361, 362, 365, 398, 467, 564, 569, 570, 599, 600, см. также окружность

синтаксическая пауза 520–522

ситуационный 539

ситуация 86, 87, 89, 111, 146, 196, 569, 592

сказуемое 318

склонить голову набок 429, 457, см. также дистанцирование

скрытый перформатив 185, 189, 449

сложноподчиненное предложение

с временным придаточным 314, 319–321

с изъяснительным придаточным 414

с определительным (нерестриктивным) придаточным 385

с рестриктивным придаточным 380

с условным придаточным 314, 319–321, 410

с соотносительным *тот* 319–321, 311

сложная траектория 367

служебный жест 16, 485, 517, 526

‘смести с поверхности’ 426, 471, *см. также* отрицательный жест

смена зоны 328, 337, 567, 568, *см. также* зона коммуникации

смещение 137, 143

сморщиться (эмфатический жест) 457

‘смушение’ 512

снаружи в центр

маршрут, направление, траектория снаружи в центр 253, 257, 258, 267, 270, 273, 275, 280, 283, 317, 318, 322, 392, 398, 570

снизу вверх

движение, направление снизу вверх 240, 248, 266, 273, 281, 301, 545, 559

снятая утвердительность 216, 223, 224, 240, 243, 245, 248, 317, 434–437, 440, 442, 443, 475, 476, 546, 558, 572

высказывания со снятой утвердительностью 216, 225, 317

маркеры снятой утвердительности 441

событие 89, 187

событийный объект 86

совершенный вид (СВ) 551, 582, 583

бесприставочные СВ-глаголы 573, 579–583, 586

совокупность 81, 85, 151, 560, 562, 563, 570, 592

‘совпадение’ 602

‘совпадение двух или более разных объектов в одной точке’ 307

согласие 505, 533

‘соединение’ 380, 389, 393–398, 566, 569

соединение ладоней 569, *см. также* конфигурация ладоней

сопоставительные контексты 334

сопоставление, ‘сопоставление’ (семантический компонент, этимон) 222, 381, 393–395, 565–568

‘сосредоточенность’ 391, 459, 510, 512

сравнение 320, 321, 381, 408

сравнительный

сравнительная степень 121, 131, 381, 408

сравнительные конструкции 381, 408, 309

- средний палец 101
- стабильность объекта 569, 599
- стабильный объект 592
- стандартное направление 343
- стационарное положение взгляда 503
- стоп
 - жест *stop* 428
- ‘ступень’ 465
- ‘стыд’ 512
- субъективный
 - субъективные глаголы 275, 276
 - субъективные характеристики лиц 164
- суперсегментный автодейксис 186
- схватиться за сердце 191
- схема
 - схема движения рук 241
 - схема «комфорт» 204, 241, 248, 425, 426, 470, 545
 - схема контраста 495–497, 499, 505
 - схема контроля 494, 496, 497, 504
 - схема ‘отражение’ 163, 165
 - схема «пересечение» 205, 241, 243, 248
 - схема «притяжение» 204, 241, 249, 262
 - схема «радикальное пересечение» 205, 241, 244, 249, 425, 445, 469, 598
 - схема ‘распределение’ 163–165
- ‘сходство’ 602
- сходящийся
 - сходящиеся векторы 392, 397, 398, *см. также* вектор
 - сходящиеся движения рук 392
- сценарий
 - сценарий ‘давать’ 66, 97, 99, 541, 556
 - сценарий ‘просить’ 67, 99, 541

Т

- телесный
 - телесные метки (body-anchors) 176, 191
 - телесные автоуказания (body-points) 178
- тема 487, 500
- тематический
 - тематическое внутрисловное отрицание 460, *см. также* отрицание
 - тематическое глубинное отрицание 450, 462, *см. также* отрицание
- темпоральный лексический маркер 209

- типы речевых актов 97, 113
ткнуть пальцем в собеседника 71
‘то же самое место’ 308
тождество 307–309, 311, 318, 321, 391, 413, 414, 558, 565, 566
‘тот же’ 308
тотальность 355, 358, 449, 450, 599
точечный объект 89, 187
точка 61, 62, 65, 80–82, 278, 279, 399, 402, 466, 467, 591–593
 ‘конечная точка’ 593
 ‘массивная точка’ 570
 объемная точка 376
 точка зрения 65, 418, 479
 ‘точка как единичный объект’ 562
 ‘точка как минимальный объект’ 569
 ‘точка как определенный объект’ 557
 точка отсчета 332, 336, 338, 341, 362
 точка роста (growth point) 26, 27
 точка я 177, 178, 182, 191, 258, 259, 331
точность 391, 393, 395, 396, 396, 596–598, 602
точь-в-точь 330, 372–374, 377, 379, 387–389, 391, 397, 399, 411, 557, 563, 596, *см. также*
 кольцо, конфигурация ладони
точный выбор 378, 389, 393, 395, 396
траектория
 асимметрия траекторий 600
 ‘траектория’ 350, 361, 362, 365, 598–600
 ‘траектория, расстояние’ 270, 273, 274, 280, 318, 322
 ‘траектория, расстояние, линия’ 278–280
 траектория движения 543
 круговая траектория 352
 круг, окружность, свиток, циклоида, шар, эксцентрические окружности, *см.*
 сложная траектория 367
‘трансформация объекта’ 359, 363, 365, 600
троеперстие 375, 387, 596, *см. также* конфигурация ладони
тумблер 327, 337, 365, 366, 564, 568, *см. также* колебание

У

- уверенное будущее, *см.* будущее время глагола
угол 369, *см. также* конфигурация ладони
 угол между рукой и телом говорящего 92, 298
 под прямым или острым углом к телу говорящего 597
 под тупым углом между вытянутой рукой и телом говорящего 561, 597

- удаленность 236
- удар, *то же, что* ударная часть жеста
- ударение 531
- ударная часть жеста, удар, пик, апекс (stroke) 23, *см. также* фазы жеста
- удержание 485
 - взаимное удержание 487
 - пост-ударное удержание (post-stroke hold) 24, 485, 553
 - предударное удержание (pre-stroke hold) 24
 - удержание объекта 274, 279, 398
 - ‘удержание объекта руками’ 318
- ‘удерживать с усилием’ 413, 569
- удлиненный жест 575, 581, *см. также* жест
- указание 595
 - контрастное / нейтральное указание 94
 - указание большим пальцем (БП) 165–167, 173, 228, 500, 559, 560, 562, 563, 567, 572, 597
 - указание головой 211
 - указания на части тела (body-points) 176
 - указание открытой ладонью (ОЛ) 173, 312, 352, 556, 557
 - указание пальцем 178, 312, 352, 540
 - указание подбородком 132, 139, 140–142, 145–163, 167, 168, 172–174, 266, 560, 562, 595
 - указание указательным пальцем (УП) 173, 235, 279, 346, 350, 466, 540
 - указание широкой ладонью 56
 - дальность указания 153
 - полярность указания 151, 154, 160, 163
- указательный
 - указательный палец (УП) 263, 277, 279, 342, 362, 411, 429, 540, 555, 557, 559, 561, 562, 569, 589, 592, 593, 595, 601
 - указательный жест 49, 213
 - ручной указательный жест, *см. ручной*
- ‘уничтожение’ 294, 545
- ‘уровень’ 465
- ‘усилие’ 162, 544, 556, 557, 563, 567, 571, 583
- условное придаточное, *см. сложноподчиненное предложение с условным придаточным*
- устойчивость объекта 362
- утверждение 97–99, 113, 155, 196, 239, 240, 243, 248, 317, 321, 538, 541, 542, 544, 546, 553, 554, 589, 595
- утилитарный этимон (У-этимон) 66, 588, *см. также* этимон
- уточняющий
 - уточняющая конструкция 409
 - уточняющий оборот 521

‘ущерб’ 271

У-этимон, см. утилитарный этимон

Ф

фазы жеста 15

подготовительная стадия жеста, экскурсия, ударная часть жеста, удар, пик, апекс (stroke), рекурсия, ретракция, см.

факты vs. мнение 237

факультативный отрицательный жест 428, 429, см. также отрицательный жест

фатическая многократность 553, 554, 575

фиксация

фиксация взгляда 590

фиксация линии 395, 399, 598

фиксация точки 472

фиксированная точка 271, 274

фиксированный (референтный) взгляд, см. взгляд

фиксированный объектный взгляд, см. взгляд

фонетический

фонетическая пауза 521–523, 533

фонетическое скандирование 552

фокус внимания 527, 529, 532, 533, 528

фон

нейтральный фон 500, 505

независимый фон 502

фоновый 555

форма

форма множества 476

форма объектов 467

‘формирование и удержание объекта’ 274, 398

фраза 502

восклицательная жестикуляционная фраза 548

фронтальный план 340, 341, 347, 362, 422, 599

Х

характеризующие жесты 69, см. также жест

‘хорошо, хороший’ 289, 318, 320, 455, 564

Ц

‘целостность’ 355, 357, 477, 599

целостный объект 362

цель 416
центр 383, 384, 389, 399, 569, 595, 596
центробежный вектор 396, 596
центростремительный вектор 394, 596
циклоида 294, 344, 346–348, 350, 361–363, 465, 566, 571, 575, 600, *см. также* круговая траектория
цитирование 418, 521, 524

Ч

‘часть’ 594
числительное 377, 389, 393, 395, 396, 563
чужое 237, *см. также* свое vs. чужое
чужая речь 217, 419, 552
 предвосхищение чужой речи 419, 421

Ш

шар 344, 346–350, 361, 362, 365, 564, 570, *см. также* траектория
шерпа-взгляд 115
шкала ассертивности 539

Щ

щелчок пальцами 386
щепоть (purse-hand) 182, 194, 195, 263, 277, 370, 375–377, 385, 386, 389, 397–399, 466, 467, 563, 569, 570, 589, *см. также* конфигурация ладони
 собственно щепоть 375, 376, 387, 596, *см. также* конфигурация ладони

Э

эгоцентризм 258, 275
эгоцентрический
 эгоцентрическая ориентация дейкисов 207
 эгоцентрические приставки 260, 262, 282
экземплификация 570
экскурсия 22, *то же, что* подготовительная стадия жеста, *см. также* фазы жеста
экспоненциальный числовой формат 39
эксцентрические окружности 344, 345, 347–350, 361, *см. также* траектория
эмблема 11, 13, 14
эмоции 275, 432
эмфаза 95, 161, 405, 447, 448, 452, 456, 464, 501, 502, 505, 522, 556
эмфатический
 эмфатическое выделение 448, 500, 555
 эмфатический жест 457, 458, *см. также* жест

- эмфатическая зона 158
- эмфатическая конструкция 592, *см. также* конструкция
- эмфатический контекст 158
- эмфатическая часть высказывания 488
- энантиосемичное указание 128
- энантиосемичность указания БП 110
- энергетика движения 576, 581, 583, 586
- энергетический
 - энергетический потенциал 260
 - энергетический параметр 241
 - энергетическая приставка 266
- энергозатратные движения руки 544
- эпистемическая дистанция 434, 478
- ‘этап’ 465
- этикетный
 - этикетные жесты 191
 - этикетная формула 492
- этимон 10, 11, 413
 - этимон-абстракция (А-этимон) 66, 590
 - геометрический этимон 61, 588
 - жестикуляционный этимон 588
 - прагматический этимон 61, 66, 588
 - утилитарный этимон (У-этимон) 66, 588
 - ‘вектор’ 69, 593
 - ‘верх’, ‘верх’/‘низ’ 285, 293, 299
 - ‘видимость’ 569
 - ‘выше’, ‘выше’/‘ниже’ 293, 311, 302
 - ‘держать’ 401, 402
 - ‘двойственность’ 334, 336, 338, 364, 367, 564, 566, 567
 - ‘единичность’ 569
 - ‘здесь’ 303, 306
 - ‘идентификация’ 570
 - ‘конечная точка’ 593
 - ‘масса’ 570
 - ‘массивная точка’ 402
 - ‘ниже’ 293, 294, 316
 - ‘низ’ 293, 316
 - ‘объект’ 66, 569
 - ‘объект, находящийся в ладони’ 66
 - ‘объем’ 64–66, 570

‘отчуждение’ 572
‘подавление’ 68
‘разнообразие, развитие’ 571
‘расстояние’ 298
‘сигнал’ 71
‘снятая утвердительность’ 572
‘соединение’ 569
‘точка как минимальный объект’ 569
‘удерживать с усилием’ 264, 569
‘усилие’ 264, 405, 411, 571
‘форма’ 570
‘центр’ 596

это-идентификация 82–85, 164, 166, 187, 196, 310–313, 319–321, 385, 570, 592
эффект низкой базы 40

Я

языки эквиполентного типа 250
языки глагольного типа (verb-framed) 250, 280
языки сателлитного типа (satellite-framed) 250, 280
я-синхронные жесты 181, см. *также* жест

А

Away Gesture family 69, 428

В

baton-like gestures 15
body-anchors 176, 191
body-points 176, 178

С

catchment 23, 485
co-speech 400
CVPT, character view point gestures, CPVT gesture 19, 280, 419, 461

Д

directing-on 51

Ф

finger bunch 370
finger pinch 370, 373, 374
finger-nail pincers 370

G

gaze grammar 486

grappolo 370, 400

growth point 26

H

handedness 203

headshake(s) 426

I

increasing exclamation 547

M

mutual-break 487

mutual-hold 487

O

Open Hand Oblique 56

OVPT, observer view point gestures, OVPT gesture 19, 202, 213, 281, 419, 461

P

placing 220

placing-for 52

post-stroke hold 24

pre-stroke hold 24

purse-hand 370

pyramid 370

R

recurrent 14

ring 370

S

satellite-framed 250

self-points 176

stroke 24

substantive 18

V

verb-framed 250

Указатель лексем, морфем и конструкций

А

а 408, 452, 555
а (частица) 158
абсолютно 356, 438, 440, 450
абсолютный 356
амплитуда 331, 383
ампула 351
анти- 450
-ану-, -(а)ну- 573, 579–586
аппарат 352
асимметричный 335
асимметрия 335
астероид 351
астрофизический 351
атмосфера 351
атом 351, 382

Б

база 384
барабан 351
барьер 351
бегать 542
-бегать/-бежать 270, 273, 276, 281, 278
без- 252, 450
без конца 355
безусловно 420
белеть 421
бесконечно 456
бесконечный 358
-бивать/-бить/ударить/ударять 269, 271, 276, 278
билатеральный 334
-бирать/-брать 268, 270, 274, 275, 278
близкий 331
близко 416
блокада 402
блокировать 450
богатейший 358

бозон 382
более или менее, более-менее 329, 331
больше, больший 412, 457
большинство 563
большой 358, 457
бояться 216
-брасывать/-бросать/-бросить 269, 270, 273, 276
брать 542
-брать 268, 270
бросать 202, 542, 579
бросить 582
броуновское движение 355
-будить/-буджать 268
бывать/быть 332, 421, 432

В

в- 254–257, 260, 261, 263–267, 272, 282, 287, 307, 317, 320, 321, 322, 593
в зависимости 415
в общем 358
в общем-то 454
в основном 358
в принципе 438, 455
в самом деле 452
в связи 415
в следующем году 206
в целом 356, 357
важный 384
-валить/-валять/-валивать 271, 274, 276
вблизи 331
вдоль 383
везти 542
-везти/-возить 268, 270, 273, 278
величина 378
вернуть/возвратить/возвращать 308
-вернуть/-вратить/-вращать 268, 270, 273, 275, 278

- вероятностно 359
-вести/-водить 268, 270
 весь 356, 357, 412, 450, 460, 463, 472, 473, 476, 477, 479, 480, 584
 взаимодействие 335, 381, 416
 взорваться 383
 взрыв 383
 взрываться 303, 383
-взять 270, 274, 275, 278
 взять 402
 видеть 270, 278, 386, 432
-видеть/-видать 269, 271, 275, 277, 278
 видимо 329, 454
 видишь ли 502
 виток 352
 вклад 402
 включенный 514
 вначале 384
 внести вклад 402
 внутрь 383
 во (частица) 129
 во все стороны 335
 вовремя 313
воз- 254–257, 260, 261, 264–267, 281, 282, 287–289, 303, 317, 320–322
 возможность 328
 возмутить 331
 вокруг 331, 351, 353
 вон 72, 81, 87–90, 102, 111, 134, 152, 153, 156, 158, 197, 310, 311
 вообще 438, 358, 455
 вообще-то 455
 вопрос 386
 воскреснуть 303
 восприниматься 329
 воспроизводимый 355
 вот 72, 81–85, 87–90, 95, 102, 111, 129, 152, 153, 156, 158, 185, 197, 233, 310, 386, 395, 405
вот X 82, 84, 187
вот X, вот X вот, X вот 405, 555
 вправо 558
 вращаться 352, 353
 вращение 352
 вроде бы 329, 359, 454
 вряд ли 450
 все 356, 391, 412, 463, 472, 473, 477–480, 584, 592, 594, 601
 всё 356, 412, 450, 460, 463, 564
 все время 355, 356
 все что угодно 329, 464
 всё! ‘больше не надо’ 450
 всевозможный 329
 всегда 356, 450
 всего 332, 356
 Вселенная 351, 357
 все-таки 452
 встретить/встречать 271, 278, 593
 встрянуть 307
 вступать 353
 всякий 332, 335, 365, 450, 463, 473–476
 всякий раз 463
 входить 396
 вчера 206, 209, 210, 246
вы- 254, 255, 260–262, 266, 267, 282, 312, 317, 322
Вы мне льстите 453
 выбирать/выбрать 312
 выбрать 379
 выбросить 450
 выверт 333
 выдвинуть 402
 выделить 396
 выносить за скобки 450
-высить/-вышать 268, 278
-вязать/-вязывать 268, 271, 274, 278
- Г**
 галактика 351
 где-то 359

генерализация 358
 гипотеза 329, 332
 главное 384
 -*глядеть*/ -*глядывать*/ -*глянуть* 269, 271, 275, 278
 -*гнать*/ -*гонять* 269, 271, 273, 276, 278
 гнездо 286
 голова 351
 горизонт 333, 355, 382
 гора 352
 -*грабить* 275, 278, 585
 грабить/грабануть 585
 гравитация 351
 громадный 358
 грубо говоря 329
 грузить 542
 грязь 333

Д

да 84, 309, 498, 500, 510, 513, 514
 давать 248, 402, 542
 -*давать*/ -*дать* 271, 273–275, 278
 давно 206, 209, 246
 два 334
 двигать 542
 -*двигать*/ -*двинуть* 271, 273, 274
 двунаправленный 334
 деградировать 294
 действительно 407
 делать/сделать 403
 делаться 403
 -*делать* 274
 деление 394
 дергаться 331, 364
 держать 202, 542
 -*держать*/ -*держивать* 269, 274, 275, 278
 деталь 378
 до- 254–257, 260, 261, 263–267, 282, 287, 307, 317, 320–322, 593
 до 416

до всего 384
 до конца 438
 до сего времени 416
 до сих пор 416
 добавить 358, 386
 довольно 454
 довольно! 'больше не надо' 450
 долбать/долбануть 585
 должен 329, 405
 дополнительный 383
 дорогой 358
 доставлять 402
 достаточно 454
 другим путем 353
 другой 122, 131, 410, 450, 452
 дублировать 394
 дуга 351
 думать 432, 579
 -*думать*/ -*думывать* 268, 275

Е

единственный 448
 -*ездить*/ -*езжать*/ -*ехать* 271, 273, 276, 278
 если *X*, то *Y* 222
 если..., то... 410
 есть 'существовать' 402
 ехать 251, 281
 еще 412

Ж

жалеть 432
 -*ждать*/ -*жидать* 271, 272, 278
 же 308, 414
 жизнь 470

З

за- 254, 255, 259–262, 265, 267, 282, 317, 320–322
 забрать 402
 забыть 450

-забыть / -забывать 268, 271, 275
 зависеть 415
 зависимость 415
 завтра 206, 209
 задуматься 386
 зажмуриться 512
 закончить 450
 закрученность 352
 закрыть 381
 замечательно 456
 замкнутый 353
 замкнуть 353
 запрещать 450
 застать / заставить 307
 зачеркнуть 450
 заявлять 405
 -звать / -зывать 271, 275
 звучать 329
 здесь 72, 85, 86, 89, 90, 111, 134, 152, 153, 164, 304
 земля 286, 296, 351, 590
 земной 351
 -знакомить 307
 знать 386, 429, 432
 -знать 275

И

и так далее 331, 364, 411
 идти 281, 353
 из- 252
 изменить 410
 измерить 378
 изнутри 383
 изображение 365
 икать / икнуть 585
 именно 79, 312, 313, 379, 380, 410, 411, 557
 иметь 402
 -инк- 382
 -иночк- 382
 интернационализация 357

ион 351
 исказить 450
 -искать / -искивать 275
 исключительно 450
 исключить 450
 искоса 572
 источник 383
 исчезать / исчезнуть 271, 450
 итог 358
 -ищ(е) 584
 -йти / -ходить 271, 276, 278

К

-к- 382
 каждый 357, 412, 450, 460, 463, 472–478, 480, 592, 594, 601
 казаться 454
 как будто бы 330
 как бы 329, 330, 359, 454
 как говорится 359
 как раз 313, 378, 395, 405, 406
 какой бы то ни было 463
 какой-нибудь 359
 какой-то 328, 330–332, 454, 455, 359
 как-то 330, 331, 454, 359
 камушек 352
 -канчивать / -кончать / -кончить 269, 271, 278
 картина 352, 365
 кивать / кивнуть 585
 кидать / кинуть 579
 -кидать / -кидывать / -кинуть 271, 273, 276
 кинуть 582
 кластер 415
 класть 272, 287
 -клеить 307
 когда-то 332
 колебаться 331
 количество 352
 колоссальный 412, 456, 457

кольцо 351
 кометное облако 351
 конгломератор 357
 конечно 407, 420, 438, 440
 конкретный 79
 контактировать 335
 контакт 335
 контекст 351
-кончать/-кончить 269
 корпус 352
 корректно 378
 корреляционный 415
 косвенный 329
 космические объекты 351
 коэргитивный 381
 кривизна 351
 кристалл 352
-кричать/-крикнуть 271
 крона 351
 круговая орбита 353
-кружать/-кружить 268, 271, 274, 278
 кручение 352
-крыть/-крывать 271, 274, 276
 кубик 352, 365
 кусануть 584
 кусище 584
 куснуть 584
 куча 457, 563

Л

-лагать/-ложить 268, 272, 273, 276, 278, 287
-лежать/-лечь 272, 273, 276, 278, 287
-лезать/-лезть/-лзти 271, 278
 лезть 281
-лепить/-леплять 307
 лестница 470
-летать/-лететь 271, 274, 276, 278
 лететь 281
-ливать/-лить 268, 271, 273, 278

лизать/лизнуть 585
 линия 382
 личинка 382
 лишиться 450
 лыжи 364, 366, 567
-любить 275
 любить 432
 любой 357, 412, 450, 460, 463, 472–480

М

максимальный 358
 маленький 332, 382
 малый 382
 масса 358, 378, 402
 масштабы 378
 махать (рукой) 202
 машина 352
 маячить 353
 мелкий 382
 мелочи 382
 мелькать/мелькнуть 585
-менять/-менять 274
 меняться 353, 365
 мечтать 456
 мешать/мешануть 585
-мешать/-мешивать 268, 271, 274
 мигать/мигнуть 585
 микро- 382
 микрон 382
 миллионы 563
 мир 'mundus' 356, 357
 мнение 237
 многой 358, 457
 много 358, 378, 412, 457, 563
 многообразный 464
 множество 352
 модель 352
 может быть 329, 454
 можно 329
 мой 186

молекула 382

-молчать 271

момент 384

моментально 313

моргать/моргнуть 585

мочь 432, 454

мы 175, 184, 186

мыслить себе 329

Н

на- 254–257, 260, 261, 263–267, 271, 282, 287, 307, 317, 320–322

на глазок 332

на полном ходу 353

на самом деле 452

набор 352

наверное 329, 455

надеяться 216

надо 405

надоесть 450

назначить 308

называть/назвать/звать 308, 385

называться 385

найти/находить 271, 274, 275, 307, 379, 402

накапливаться 358

намек 331

намного 457

нано- 382

нанопроволока 382

напоминать 331

направление 353, 382

нарушение 335

настолько 412

настоящий 456

начаться 353

начать/начинать 271

наш 186

нащупывать 359

не *X*, а *Y* 424, 445

не..., а... 424, 445

не вполне 331

не очень 331

не только *X*, но и *Y* 424, 445

не только..., но и... 424, 445

небо 286, 351

небольшой 366

неважно 332

негде 424, 445

недостаток 383

недоступный 353

нейтрализовать 450

некий 329, 330, 332, 359

некому 424, 445

некоторый 331, 332, 359, 454

немедленно 303, 313

немного 332, 359

немножечко 331

ненаучный 329

необходимо 391

необычный 455

неоднократно 355

непротиворечиво 378

несколько 331, 332

нестандартность 333

-нести/-носить 268, 271, 273, 276, 278

нет 84, 498, 498, 500, 513, 514, 517

неустойчивость 333, 359

нечего 424, 445

низ- 282, 287, 288, 307

никакой 412

-никать/-никнуть 271, 278

-нимать/-нять 268, 271, 274

нисколько 563

нить 382

ничего 412, 563

но 407, 408, 452, 500, 555

носиться 335

ну 329, 359, 455, 500

-ну- 573, 579–584, 586

нужно, нужный 391, 405

нульмерный 382

О

о (частица) 129, *см. также* во, вот
 о- 254–257, 259–261, 264–267, 272, 282, 287, 288, 307, 317, 320–322
 о/об 288
 об- 252, 288
 обладать 402
 облако 351
 облет 353
 облететь 353
 обнаружить 379
 обобщение 358
 обожать 456
 обойти 353
 образ 352, 365
 образование 383
 общаться 335
 общий 358
 объединить/объединять 307, 357, 381
 объективный 378
 объект 352, 384
 огромный 358
 огромное количество 358, 457
 одинаковый 393
 один 357, 563
 однородный 357
 ожидать 593
 окружение 351
 окруженный 351
 окунать 542
 оппортунистический 450
 определенный 359, 378, 558
 орбита 351, 353
 ориентировать 333, 415
 ориентировочный 333, 450
осмелюсь заметить 453
 особенно 379
 остаться/оставаться 308
 осциллятор 331
 от 594

от- 254–256, 260–262, 265–267, 282, 317, 320–322, 594
 отдать 402
 отдельно 450
 отказ 451
 отказаться 450
 отложить 450
 отклонение 383
 открываться 394
 открыть 379
 отмахнуться 69
 отместить 450
 относительно 332
 отношения 382
 отнюдь 438
 отождествить 391
 отправляться 542
 отрицать 450
 отрывать 394
 отсекал 450
 отсеять 450
 отсюда 134, 304
 отсутствовать 450
 очевидно 420
 очень 391, 412, 438, 440, 456, 457
-очк- 382
 ошибиться 450
 ошибка 331
 ощущение 329

П

-падать/-пасть 272, 274, 276, 278, 287
 пара пустяков 450
 пара 381
 первичный 384
 первоначало 384
 первооснова 384
 первопричина 384
пере- 254–258, 260–263, 265–267, 282, 287, 294, 317, 320–322, 594

- переводить 402
 переключка 334
 перекрыть 403
 перестать 450
 пересчитать 378
 переходить 335
 переход 353
-писать / -писывать 272, 274, 276, 287
 плавать / плыть 281, 335
-плавать / -плывать / -плыть 271, 274, 276, 278, 281
 планета 351
 пластинка 390
 плоскость 390
по- 254, 255, 260, 261, 263–267, 282, 317, 320–322, 593, 594
 поворачивать 352
 поворачиваться 352
 повторять 355
 повышать 358, 358
под- 254–257, 260, 261, 265–267, 282, 287–289, 317, 320–322
 подмножество 352
 подойти 353
 подробность 378
 подход 353
 подчинение 405
 пойти 353
 показать / показывать 271, 275, 278
 показаться 421
 ползти 281
 полный 356
 полностью 356, 412, 450
 получать 402
 полярные шапки 351
-поминать / -помнить 275
 помогать / помочь 268, 275
 по-моему 454
 понимать / понять 268, 275, 432
 попадать / попасть 307
 поразительный 456
 порхать / порхнуть 585
 порядка 333
 послушай 502
 постепенно 353
 постоянно 355, 450
 потом 209
 потерять 450
 потрясающий 456
 похожий 334
 поясочек 351
-править / -правлять 271, 274, 276
 прародина 353
-прашивать / -просить 268, 275
пре- 254, 267, 317
пред- 252, 485
 предположить 359
 представление 332
 представлять 329
 предъявлять 402
 прекратить 450
 пресекать 450
 прецизионный 379
при- 254, 255, 257, 259–262, 267, 282, 317, 321, 322
 приблизительно 331
 природа 357
 приспособить 307
 присутствие 415
 приход 353, 394
 прицельный 333
 причина 384
про- 254–257, 260, 261, 263, 265–267, 281, 282, 287–289, 299, 303, 317, 320–322
 проблема 384
 пробовать 402
 продемонстрировать 386
 происходить 432
 пройти 405
 проникать 335

пространство 352
 просчитываться 329
 протекать 353
 протопланетное облако 351
 процесс 353
 прямой 378
-прятать/-прятивать 269, 271
-пускать/-пустить 268, 271, 276
 пустой 450
 путевка 248
 путь 353, 353, 470

Р

-рабатывать/-работать 274
 работать 403
 равняться 414
 радикальный 412
 радиопульсар 331
 радиус 351
раз- 254, 255, 258–262, 265–267, 282, 287,
 317, 320, 322, 594
 развивать/развить 293, 294
 развиваться 353
 развитие 353
 разворачиваться 352, 353
 разделить 393
 разлетаться 335
 различный 335, 364, 464
 размерность 396
 разнотой 333
 разнообразный 464
 разный 335, 365, 464
 разобрать 450
 раскручиваться 352
 расслоение 335, 335
 рассчитать 329
-расти/-рацивать 271, 293
 расширяться 358
 рвануть 393
-рвануть/-рвать/-рывать 269, 274

реальный 378
 регресс 294
 регулярный 355
 редко 383
 резать/резануть 584
 резко 313, 438
 реконструироваться 329
 реконструкция 332
 реплицироваться 355
-решать/-решить 275
 рисовать 382
 рябь 331, 322

С

с- 254–257, 259–267, 282, 317, 320–322, 594
 с разной степенью 329
-садить/-сажать/-саживать/-сидеть/
-сесть 272, 274, 276, 278, 287
 сам 183, 405
 самое главное 384, 412
 свести 357, 384
 сводиться 357
 своеобразный 454
 свой собственный 405
 связать 415
 связь 381, 383, 415
 сделать секретным 450
 сделать шаг 353
 сегодня 209, 247, 305
 сейчас 206, 222, 247, 305, 313
 сейчас же 313
 секунда 382
 селективно 378
 семя 383
 сжимать 402
 сигнал 383
 сила 381, 589
 символический 358
 симметрия 335, 599
 симметричный 350, 381

- синтез 357
систематически 378
систематический 353, 378
сию минуту 313
-скакивать/-скочить 274, 276, 278
склонение 378
сколлапсировать 383
сколько 378
сколько-то 332
скорость 353
-слать/-сылать 268, 271, 274, 276, 278
сливаться 357
слипаться 381
случаться 432
слушай 502
-слушать/-слышать/-слыхать 269, 275, 277
слышать 270, 432
-смаatrивать/-смотреть 269, 271, 275, 277, 278
смешаться 335
сначала 384
сначала *X*, потом *Y* 291, 318
-снуть 272, 287
со- 257, 258, 260–262, 267, 282, 287, 288, 317, 320, 322, 334
собираться 216
собрать/собирать 307
собственный 183
совершенно 438, 440, 450
совместный 357, 357
совмещать 381
совпадать 334, 357
совпасть/совпадать 307
совсем 438
соединение 381, 393, 395
соединять 357
создать/создавать 403
солнце 351
сообщить 386
соответствовать 414
сопрягаться 357
состоять из 402
сотни 358, 563
сочетаться 395
-спать 272, 287
специальный 379
спецификация 379
специфичный 379
спиральность 352
спутник 351
сравнение 319, 381
сравнивать/сравнить 381, 414
сразу 313
-ставать/-стать 272, 274, 287
ставить 542
-ставить/-ставлять 268
сталкиваться 357
-становить 268, 274, 278
столько 378
столько-то 332
сто процентно 450
-стоять 272, 276, 278, 287
странно 454
странный 454
страшно 391
-стрелять/-стрелить/стрельнуть 271, 274, 278
строить 403
-ступать/-ступить 271, 274
судьба 286
супер- 412
суть 384
существенный 384
существование 226
существо 'суть' 384
сфера 351
сферический 351
схлопываться 393

считаться 329
 считать 308, 386
 сюда 304

Т

так 456
 так называемый 359, 385
 так сказать 329, 366
 так что 452
 также 308
 такой 330, 454, 456
 такой-то 332
 так-сяк 78
 там 72, 86, 90, 94, 105, 111, 134, 152, 153,
 163, 164, 197, 329–332, 359, 601
-таскать/-таскивать/-тащить 269, 271,
 274, 276, 277, 278
 теоретически 359
 теперь 206, 305
 типа 332, 454
 ткнуть 585
-то, X-то 158, 185, 405, 555
 то есть 409
 то ли 359
 тоже 308
 только 379, 393, 407, 410, 411, 450
 тонкий 382
 топтать/топнуть 585
 то-сё 78
 тот 72, 81, 87, 89, 90, 111, 134, 152, 153, 156,
 197, 311, 380
 тотчас 313
 точка 382
 точнее говоря 378
 точно 378
 точность 396
 трогать/тронуть 585
 трусануть/трусить 585
 туда 134

тут 72, 85, 86, 89, 90, 94, 105, 111, 134, 152,
 153, 163, 164, 197, 304, 601
 тут же 313
 тщательно 378
 тыкать/тыкнуть 585
 тысяча 358
-тягивать/-тянуть 269, 271, 277, 278

У

у- 254–257, 259–262, 264–267, 282, 284,
 317, 320–322
 увеличить 412
 угодить во что-л. 307
 уютно 464
 удалить 450
 ударить/ударять 269, 271, 276, 278
 удваивать 358
 удивительный 455
 узкий 382
 уметь 432, 454
 управлять 403
 упрощать/упростить 294
 уравновешено 381
 усложнять/усложнить 293
 утратить 450
 уходить 450
-учить 268

Ф

фантазия 329, 332
 фантазировать 359
 фермион 351
 флуктуация 359, 383
 флуктуировать 393, 397
 форма 351, 352, 356
 функциональный 378
 фыркать/фыркнуть 585

Х

хватать 335, 542
-хватать/-хватить/-хватывать 271, 274,
 275, 278

хватит! 'больше не надо' 450
хлебать/хлебануть 584
-хлопать/-хлопнуть 271
ход 353
ходить 542, 579
-хоронить 269, 272, 274, 287
-хотеть 268, 275
хотеть 429

Ц

целиком 412
целостность 356, 357
центральный 384
-цепить/-цеплять 269, 307
цеплять/цепануть 585
цивилизация 357
цикл 352, 353, 354
циркуляция 353

Ч

чирикать 542
черная дыра 351
чесать/чесануть 579, 585
число 378
-чистить/-чищать 271
чисто 450
что-то 330, 332
что-то такое 329
чувствительность 378
чуть-чуть 332

Ш

шаг 353
шарик 351
шаровой 351
швырнуть/-швырять/-швыривать 269,
274, 278
швырнуть 582
шевелить 542
шибануть/-шибать/-шибить 271, 278

Щ

щас 306

Э

эволюция 353
эквивалентность 381
элемент 352
это 72, 81, 82, 84, 85, 87, 90, 111, 134, 152,
153, 156, 310, 311
это X 72, 82, 84, 87
этот 72, 81, 87, 89, 90, 111, 134, 152, 153,
156, 233, 310, 311

Я

я 175, 176, 177, 183, 184, 197
я уверен 443

Проп + *бы ни Р* 463

Проп + *угодно* 463

Х есть Y 309

Х это Y 187

Х-то 555

Послесловие

Е. А. Гришина (1958—2016). Заметки для научной биографии

Книга, которую вы держите в руках, написана Еленой Александровной Гришиной — замечательным и ярким лингвистом, исследователем русской устной речи и жестикуляции, чьи работы получили особенно большой резонанс в последнее десятилетие: статьи в ведущих лингвистических журналах, доклады на международных конференциях, наконец, эта книга, которая должна была стать промежуточным итогом пятилетней работы, а стала — последним словом. Книге Лена придавала огромное значение, ради нее отказывалась от участия в новых проектах, от выступлений — интересных для нее, но отвлекающих от основного дела. Она торопилась собрать воедино, обобщить всё, чему научилась сама и что открыла за годы напряженных исследований, чтобы передать эти знания тем, кто готов пойти проложенным ею путем. Книга в основном была завершена к началу 2015 года, однако Лена продолжала над ней работать — глядя на текст уже глазами будущего читателя, меняла композицию, интонацию изложения, искала оптимальную форму подачи материала, добиваясь того, чтобы воспринимать написанное было увлекательно и нескучно («скучный текст» — этого приговора она боялась больше всего и в своих работах делала все, чтобы этого недостатка избежать). Разговоры о продолжении исследований, о том, чем она займется после книги, не поддерживала — была сосредоточена на главном и не была уверена, что продолжение будет. А в последний год уже, наверное, была уверена, что не будет... «Хорошо, что врачи меня напугали, — как-то сказала она, — иначе я бы не закончила книгу за два года».

Лена родилась 8 февраля — между прочим, в профессиональный праздник российских ученых (это совпадение можно было бы считать знаменательным, если не знать, что днем российской науки 8 февраля стало только в 1999 году, когда Лена уже давно этот путь для себя выбрала). Она любила науку — так прямо и говорила — и не было в этих словах никакого пафоса. При этом ученым себя никогда не называла — ей это казалось таким же неестественным,

как сказать о себе: «Я поэт». Слова «исследователь», «разработчик», «научный работник», даже «научник» (словечко из детективов Хольма Ван Зайчика, которыми все зачитывались в начале нулевых), казались ей — как и многим из нас — гораздо более подходящими. Работу в науке Лена понимала как служение и с решимостью бралась за любое дело, которое было важным и необходимым в данный момент. Жизненные обстоятельства долгое время не давали ей возможности заниматься «чистой» наукой, но и в прикладных областях лингвистики и филологии она работала очень плодотворно. В особенности важно, что она — как, может быть, мало кто другой — внесла свой вклад в обустройство той инфраструктуры, того пространства, в котором только и возможны успешные научные исследования.

В Институт русского языка им. В. В. Виноградова РАН Лена пришла в 1993 году. До этого, окончив русское отделение и аспирантуру филологического факультета МГУ (и защитив в 1989 г. кандидатскую диссертацию), она работала в одном из крупнейших тогда научных издательств «Русский язык», где за несколько лет прошла путь от младшего редактора до заведующей редакцией филологических словарей. В конце 80-х издательство стало переходить на компьютерный набор, организовало обучение сотрудников — и Лена одной из первых освоила компьютер, работу в текстовых редакторах и издательских системах. С такой подготовкой и опытом работы Лена органично вписалась в коллектив отдела Машинного фонда.

Машинный фонд в начале 90-х был самым инновационным отделом ИРЯ. Сегодня, в цифровую эпоху, мы с трудом вспоминаем то время, когда персональные компьютеры с памятью в 1 МБ и редактором «Лексикон» только входили в нашу жизнь и работать на них могли единицы. В отделе Машинного фонда был сосредоточен компьютерный парк института, а сотрудники занимались необычным делом: они формировали электронные библиотеки текстов, электронные словари и конкордансы, составляли и применяли программы для обработки текстов — одним словом, закладывали первые кирпичи в фундамент будущего здания компьютерной русистики.

Кроме того, сотрудники отдела помогали в подготовке научных изданий к печати. Первым институтским поручением, с которым Лена успешно справилась, было обеспечить издание только что организованного журнала «Русистика сегодня». В условиях, когда закрывались государственные издательства и типографии, разрушались привычные каналы научного общения, этот теоретический журнал по русистике должен был стать площадкой для свободного обмена мнениями в широком кругу отечественных и зарубежных лингвистов, для своевременного и подробного информирования о научных событиях — конференциях, вышедших книгах, периодических изданиях и пр. В качестве

завредакцией Лена организовала весь редакционно-издательский процесс, привлекла к подготовке макета сотрудников отдела, наладила переписку с авторами, договаривалась с типографиями. Журнал выходил с 1994 по 2000 год. На его страницах обсуждались крупные проекты, многие из которых успешно были реализованы позднее: «Новый объяснительный словарь синонимов» (Ю. Д. Апресян), «Русский семантический словарь» (Н. Ю. Шведова), «Новый фразеологический словарь русского языка» (А. Н. Баранов, Д. О. Добровольский), язык русского зарубежья (Н. И. Голубева-Монаткина, Е. А. Земская), социальная дифференциация современного русского языка (Л. П. Крысин), устная речь и типы речевых культур (В. Е. Гольдин, О. Б. Сиротинина), авторская лексикография (В. П. Григорьев, Н. Н. Иванова, Л. Л. Шестакова) и мн. др.

На первых порах журнал издавался на грант РФФИ, а в последующие годы все расходы на подготовку и издание журнала несло организованное Леной собственное издательство «Русские словари». В 90-е годы, когда для физического выживания оказались востребованными прежде всего практические приложения филологических знаний, многие филологи попробовали себя на редакторском поприще, десятки — на издательском, и лишь единицы добились успеха и устойчивого существования. Кто этим занимался, тот может оценить, что такое налаживать связи с типографиями, вывозить тиражи, договариваться с магазинами о реализации, — в таких условиях ты сам себе директор, бухгалтер, юрист, редактор, верстальщик, корректор, водитель, продавец. Выдержать такое под силу только отважному человеку и хорошему организатору. Издательство «Русские словари» существовало около десяти лет и выпустило в свет около 100 изданий. Многие авторы «Русистики» принесли в издательство свои монографии и сборники статей. В издательстве вышли такие книги, как «Язык. Культура. Познание» Анны Вежбицкой, «Почему языки такие разные?» В. А. Плунгяна, «Когнитивный анализ предметных имен» Е. В. Рахилиной, «Многозначность и синонимия в видо-временной системе русского глагола» М. Н. Гловинской, «О нас — наискосок» Р. М. Фрумкиной, «Мне было 19 лет...» (Дневники. Письма. Проза) А. Ф. Лосева, полное собрание сочинений М. М. Бахтина и многие другие.

Но, конечно, приоритетным направлением издательства было издание словарей. В 90-е годы русистика переживала своеобразный ренессанс в лексикографии. По данным справочника «Кто есть кто в современной русистике», как отмечал Ю. Н. Караулов в редакционной статье к первому номеру журнала «Русистика сегодня», научные интересы трети отечественных лингвистов-русистов связаны с лексикографией, причем разнообразие разрабатываемых словарей постоянно ширится.

Первой книгой, выпущенной в свет издательством «Русские словари», был небольшой словарь Е. М. Пospelова «Имена городов: вчера и сегодня (1917—1992)». Следом вышли репринтные издания раритетных словарей, которые каждый филолог мечтал иметь в своей библиотеке: Толковый словарь Д. Н. Ушакова, фразеологический словарь начала XX века «Русская мысль и речь. Свое и чужое» М. И. Михельсона, переиздание «Словаря русских синонимов и сходных по смыслу выражений» Н. Абрамова с предисловием Ю. Д. Апресяна.

Потом пришло время работы с авторами. Среди успешных проектов первых лет существования издательства можно назвать «Словарь московского аргю» В. С. Елистратова, топонимический словарь «Географические названия мира» Е. М. Пospelова, «Фразеологизмы в русской речи» А. М. Мелерович и В. М. Мокиенко, «Русские фамилии» Ю. А. Федосюка и др. Лена была необычным издателем. Предприниматель уживался в ней с прекрасным лексикографом, опытным редактором и требовательным пользователем-лингвистом. Принимая решение об издании какого-либо словаря, издатель, как правило, отступал перед лексикографом и лингвистом, если в рукописи содержался новый интересный материал, предлагался оригинальный способ его описания. Как редактор Лена очень тактично и бережно относилась к авторскому материалу, но всегда была готова обсудить наилучшие способы его лексикографического представления. Во многих изданиях трудно провести грань между редакторской и авторской работой — Лена щедро делилась своим талантом систематизатора и лексикографа. Многие авторские замыслы и идеи воплотились в словарные статьи только благодаря советам и предложениям Лены.

Задачей издательства, или, как теперь говорят, миссией, было обеспечить филолога всем возможным спектром словарей, заполнить существующие лакуны. В 2001 году Лена придумала конкурс лексикографических проектов и убедила руководство издательства «Астрель» провести этот конкурс совместно. На конкурс «Словари России» предлагалось представлять готовые словари, словарные материалы и даже идеи и проекты. Победа в конкурсе обеспечивала подписание контракта и издание словаря. Победителями конкурса стали не только коммерчески привлекательные издания, но прежде всего инновационные работы, в которых реализовался либо новый подход к лексикографической подаче материала, либо описывался новый материал. Итоги конкурса были признаны удачными, и благодаря ему в начале 2000-х годов увидели свет такие словари, как «Большой толковый словарь донского казачества», «Словарь современного русского города», подготовленный омским коллективом под редакцией Б. И. Осипова, «Краткая энциклопедия славянской мифологии» Н. С. Шапаровой, словарь-справочник «Русские названия жителей»

И. Л. Городецкой, Е. А. Левашова, «Словарь устойчивых сравнений русского языка» В. Огольцева, «Немецко-русский словарь по искусствоведению» О. К. Винокуровой, «Словарь языка жестов» Л. И. Дмитриевой, Л. Н. Клоковой, В. В. Павловой и др.

С этого положительного опыта началось сотрудничество «Русских словарей» с другими издательствами, которые брали на себя все производственные вопросы, а сама Лена сосредоточилась на редакционной подготовке макетов. Самые ответственные и любимые книги готовила целиком сама: оригинал-макет 4-го издания Грамматического словаря А. А. Зализняка, в том числе первоначальный вариант словника имен собственных в нем, новое издание словаря иностранных слов, над которым работала около 10 лет. Лена горячо отстаивала идею «народного» словаря иностранных слов — с простыми толкованиями, с энциклопедической информацией, пусть не всегда необходимой с точки зрения лексикографов-пуристов, но практически полезной. Образцом подобного словаря она считала «Современный словарь иностранных слов» издательства «Русский язык» — подготовкой его издания 1992 года она руководила, будучи заведующей словарной редакцией. В новом издании был обновлен и существенно пополнен словник, внесены данные о словоизменении, информация об ударении выверена по Грамматическому словарю, и главное — словарь стал иллюстрированным. Лена скромно называла себя составителем этого нового словаря, вышедшего в 2002 году, и лишь доработанное издание, в котором более чем на треть был увеличен словник и включено более 5000 иллюстраций, согласилась считать авторским и издать под своей фамилией. Этот «Новейший иллюстрированный словарь иностранных слов», выпущенный в 2009 году, до сих пор пользуется популярностью.

В 2003 году, когда началась работа над Национальным корпусом русского языка, Лена сразу же откликнулась на предложение присоединиться к небольшому (в то время) кругу участников этого проекта, и с первых же заседаний корпусного семинара стало ясно, что команда корпуса получила ценного работника и настоящего лидера. Замысел корпуса был близок Лене прежде всего своей очевидной обращенностью к беспрецедентно широкому кругу потенциальных пользователей — а она всегда ценила такие возможности науки. В корпусном проекте Лене было интересно всё, она фонтанировала конструкторскими, организационными идеями, но в то же время не отказывалась от черновой рутинной работы. А на первых порах было много и того и другого. Снимать омонимию для корпуса со снятой омонимией — у Лены это получается в больших объемах и отличного качества; собирать, редактировать и размечать электронные версии текстов — Лена делает это быстро и надежно; придумать особые виды разметки для поэтического корпуса — тоже Лена. А добытые

в Фонде общественного мнения стенограммы опросов фокус-групп, Леной самолично подготовленные и размеченные, положили начало устному подкорпусу, «хозяйкой» которого она стала. Дальше — путь поступательного развития к самостоятельному устному корпусу (2008 г.) и модулю корпусов устной речи, в состав которого, помимо устного, вошли акцентологический корпус (2008 г.), самый большой в мире открытый мультимедийный корпус (2010 г.) и не имеющие аналогов уникальные параллельные мультимедийные корпуса (2016 г.). Таким образом, за 10 лет жизни Лена подарила лингвистическому сообществу (ее любимое выражение) уникальный исследовательский комплекс и инструмент для изучения всех аспектов устной речи. Для нее это были счастливые годы, потому что конструирование корпуса сочеталось с исследованиями, в процессе которых проверялись и совершенствовались возможности этого исследовательского ресурса.

Корпусная лингвистика и ее методы были Лене вообще очень близки. Уже в ее кандидатской диссертации «Структура поэтического текста с точки зрения теории речевых актов (на материале русского восьмистишия начала XX века)», защищенной в 1989 году, можно увидеть признаки настоящего корпусного исследования. Во-первых, описание и выводы определяются естественной классификацией материала, то есть в основе методики лежит индукция, а не дедукция; во-вторых, иллюстративный материал из 1280 восьмистиший фактически представлял собой закрытый корпус, что позволило использовать количественные методы и отличить частотные явления от раритетов.

Интерес и, более того, любовь к предмету исследования — главное, что двигало Леной при выборе исследовательских тем. В выборе темы диссертации соединились ее давняя любовь к поэзии (Лена прекрасно знала русскую поэзию, легко цитировала на память многих авторов, особенно, пожалуй, Цветаеву) и пристальный интерес к коммуникативной лингвистике и к перспективам использования ее аппарата для исследования структуры поэтического текста. Точно так же двадцать лет спустя давняя любовь к кино побудила ее к реализации поистине героического замысла — мультимедийного корпуса русских текстов. Идея МУРКО (такую аббревиатуру придумала, конечно, сама Лена) впервые высказана в сборнике 2005 г., однако окончательно она оформилась после конференции LREC в 2006 г. в Генуе. Ей удалось создать команду, увлечь своей любовью к кино и так организовать работу, что через 3 года МУРКО уже полноценно функционировал. В 2008-м на «Диалоге» Лена докладывала о технических деталях проекта, в 2009-м — о начале его реализации, а в 2010-м — знакомила аудиторию с работающим корпусом и исследованиями на его основе.

Классификацию жестов для разметки корпуса Лена разрабатывала сама — работала увлеченно, самозабвенно: обложившись книгами и изучив все напи-

санное, наблюдала за собой и окружающими, ставила мысленные эксперименты — и в результате сложные жестовые движения раскладывались на все более простые элементы, вырисовывались закономерности и правила их сочетания в последовательности и конфигурации, и тем самым складывался язык метаописания жестов. Глубоко аннотированный мультимедийный корпус, в котором размечены все жесты — в общей сложности больше 5000 клипов — тоже от начала до конца ее работа. В процессе этой работы окончательно выкристаллизовалась та относительно узкая, но по сути необъятная область исследований, о которой она смогла наконец сказать: «Это — мое». Жестовое сопровождение речи — тот невидимый (хотя у всех на виду), непостижимый (хотя в полном распоряжении у каждого с самого детства) канал информации, для изучения которого недостаточно самонаблюдения — нужен такой инструмент, как корпус, как МУРКО. Первые опыты работы с МУРКО отражены в статьях, лучшие из которых Лена собрала в книгу «Слово и жест: корпусные исследования устной речи», изданную в 2012 году. В этих исследованиях она только настраивала инструмент, оттачивала методику работы, это была скорее работа для корпуса, проверка и расширение его возможностей. Потом наступила пора, когда уже корпус служил ей верой и правдой.

В 2010/2011 учебном году Лена вела спецсеминар в МГУ «Русская жестикуляция по данным русского кинематографа». Подготовка к занятиям (как всегда, очень тщательная) отнимала много времени, преподавание она так и не полюбила, но сама возможность рассказывать о жестах и системе жестикуляции была для нее очень важна — проверялась логичность собственных построений, убедительность объяснений, простота и доходчивость формулировок. Возможно, на этих занятиях уже складывался замысел будущей книги. И видеозаписи занятий шли в дело — пополняли жестовый корпус и служили материалом для анализа. Записи сохранились — на них Гришина, пожалуй в лучшую свою пору — нашедшая свой путь, уверенная, увлеченная, переполненная идеями и планами.

Какой Лена останется в нашей памяти? Талантливой и многогранной, всегда яркой, часто парадоксальной. Говорила, что нет слуха, а занималась звучащей речью. Говорила, что не теоретик, а инженер, а написала теоретическую книгу, в которой выстроила систему русской жестикуляции. Называла себя мизантропом, а в воспоминаниях друзей и коллег осталась светлым, отважным, веселым и щедрым человеком. Никогда не считала Бродского близким по духу поэтом, но, как и Бродскому, ей была очень дорога мысль, что созданное человеком, его «часть речи», больше и важнее, чем человек как биологическое существо. Из поэтов ей была больше всего близка Цветаева. Общим у них было — способность безоглядно увлекаться какой-либо идеей, проектом,

человеком, та «безмерность в мире мер», которая отчетливо сказалась во всём, что Лена делала.

Оставшись в 18 лет без матери, она была уверена, что и ей отпущен недолгий век, и потому торопилась жить, чтобы успеть как можно больше. И она все успела. Свою последнюю книгу сверстала и оформила сама, и мы постарались бережно сохранить дух и букву этого текста.

В. А. Плунгян, С. О. Савчук

* * *

Я знал Лену Гришину почти целую ее жизнь — с ее пятнадцати лет.

В ее днепропетровской школе она была любимой ученицей моей однокурсницы и дорогой подруги Гали (ныне Галины Борисовны) Федорцовой. Когда Лена была в восьмом классе, Галя Федорцова повезла своих восьмиклассников знакомиться с Москвой. Среди прочего привела их к нам домой. Помню, как они плотно сидели на полу в моей комнате, заполонив всё пространство, слушали то, что я им рассказывал, — уже не помню, о чем. Запомнилась яркая черноволосая девочка, которая реагировала особенно живо, — Лена Гришина.

Потом приходили вести о ее дальнейшем продвижении — переезде в Москву, поступлении на отделение структурной и прикладной лингвистики, затем неожиданном переходе на русское отделение.

Дальше наши пути пересеклись уже в издательстве «Русский язык». Лена к тому времени стала прекрасным редактором и опытным лексикографическим работником. А в новую эпоху она уже возглавила собственное издательство «Русские словари». Работали вместе над четвертым, дополненным изданием «Грамматического словаря». В нем часть «Имена собственные» — это в сущности уже просто совместный наш с нею труд.

Лена стала частым гостем в нашем доме. Говорили обо всем. Ее изумительный смех — а лучше сказать, хохот — всегда превращал ее приход в маленький праздник оптимизма и жизнелюбия.

Все знают, каким безупречным водителем стала Лена, когда в ее жизни появился автомобиль. А я горжусь тем, что хорошо помню, как я давал ей первые уроки вождения, когда ей еще представлялось почти невероятным, что она может оказаться за рулем, и как она внимательно слушала различные поучения из опыта водительской жизни.

Однажды она доехала на своей машине и до Новгорода, и помню, как мы устроили с ней замечательный объезд окрестностей.

Вижу подпись Гришиной в листе записи на отчетной лекции о новгородском сезоне 1993 года. Думаю, что с тех пор она уже бывала на всех таких новгородских отчетах. Появилась и на новгородских раскопках.

Помню эпопею 2000–2001 годов с находкой великой новгородской церы XI века, когда Лена Гришина и Света Савчук энтузиастически участвовали в экспериментах по прочтению скрытых текстов на дереве под воском.

Когда мои занятия в МГУ возобновились после вынужденного перерыва в 80-е и начале 90-х годов, Лена стала их непременным участником, а правильнее сказать — их душой. Все участники этих семинаров, конечно, помнят ее страстность, ее мгновенные точные реплики, ее счастливую веселость, театр ее дружеских перепалок с Сергеем Болотовым. И так продолжалось из года в год до конца 2015 года.

Лена стала одним из моих главных учителей в компьютерном деле. С терпением и умением она добивалась того, чтобы вытянуть меня в этом деле хоть в какой-то степени на уровень XXI века. Сама она жила вровень с веком с полным энтузиазмом и, хоть и говорила, что следующее поколение — ее собственная дочь и зять — в мощности по части информатики и компьютерной науки ее превосходят, совершенно не желала признавать свое поколение слабее молодых.

Помню немалую эпопею с обращением моего акцентологического словаря из прямого алфавитного порядка в обратный. Как же увлекательно, весело и успешно было работать вместе с Леной!

В ипостась профессионального исследователя Лена вошла не сразу, уже после большой жизни в издательском деле. И каким же высоким и преданным делу специалистом она сумела стать за немногие годы. Как много юных позавидовало бы той страстности, с которой она жила в каждой своей новой идее!

Лена была настоящим верным другом. К ней можно было обратиться за помощью по любому делу. От нее всегда шел ток бодрости, оптимизма, уверенности, что всё преодолимо! И смеха, смеха! — такого, которого рядовому человеку просто не дано.

Как изумительно мужественно она переносила свою ужасную болезнь! Больничной тематики практически не было в ее разговоре, а если что-то и мелькнет — то с юмором!

И какая неутешимая потеря! Какое бессмысленное, несправедливое противоречие с таким ярчайшим жизнелюбием!

Не хватает Лены в очень многие моменты. Ощущение «не может быть», что ее нет, не проходит от времени.

А. А. Зализняк

* * *

Мы с Леной Гришиной с одного курса ОТиПЛа, там всего было человек 25, и почти все до сих пор в памяти. Она оказалась ближе других: курс был разделен на четыре группы — две немецких и две английских, совсем малюсеньких, — и мы попали в одну и ту же, вместе со Светой Савчук и Витей Дорошуком. Они, в отличие от меня, были общежитские: приехали в Москву и жили тогда еще в старых перенаселенных корпусах рядом с венгерским магазином и рестораном «Балатон» и кинотеатром «Литва» — на Ломоносовском проспекте. Мне, домашнему ребенку, та жизнь была очень интересна, и я быстро с ними подружилась и часто бывала в общежитии в гостях. Я помню, что был длинный унылый коридор и по правой стороне комнаты на 5—6 человек, иногда с раскладушками, и уж точно безо всяких удобств. А жизнь — насыщенная и веселая, и Гришина (а она ведь Леной никогда не была — только Ленкой или Гришиной) там царила, по моему тогдашнему представлению. Она была смуглая, черноглазая, очень худая (тем, кто видел ее только последнее время, после многих гормональных лечений, это трудно представить), очень живая, быстро двигалась, ничего не боялась и все время хохотала своим особенным заразительным смехом, который, как мне казалось, и составлял ее сущность. Случались какие-то романы, которые проходили, как будто совершенно ее не задевая: все были в нее влюблены, а она просто этого не замечала и хохотала дальше. Учеба была тогда, на первом курсе, тоже отчасти там, в общежитии, — мы что-то обсуждали лингвистическое, спорили, придумывали... Училась она отлично: отлично по страшному предмету — латынь у Мирошенковой, отлично у сердитой Эрдели по английскому, и — совершенно неожиданно для всех — немыслимая пятерка у Поливановой (которая вдруг пришла к нам на экзамен) на старославянском. И это всё — легко, весело, без нытья и страданий. Страдание началось весной: у нее в Днепропетровске от рака умирала мама. В моей голове это страдание не укладывалось. Я видела, как она металась, покупала икру, плакала — помочь тут нельзя ничем, а она еще и гордая, храбрая, одинокая...

У меня есть отчетливый ее музыкальный образ того времени — в то время было много разной музыки — испанская песня Джоан Баэз. В ней переплетены страсть, мука и человеческая внутренняя сила. Пластинка давно потерялась (да и как ее слушать теперь?), а музыка никуда не делась и стоит в ушах сейчас, когда я это пишу, и эта музыка — всегда про нее: мама умерла, а впереди было много другого.

Внутренняя сила, твердые самостоятельные и всегда нестандартные решения, страстная преданность выбранному пути и готовность держать за все ответ —

кажется, это главное. Может быть, это характер, или это спорт (она в школе серьезно занималась бегом), или это папа Шура, мощнейший и страшно любимый ею человек, ракетчик, который без конца мотался из Днепропетровска (часто через Москву) по полигонам и тоже вкладывал душу во все, что делал.

Первым ее решением было перейти на русское отделение — это был необычный ход — конем, потому что потом он все равно привел ее в лингвистику. Но преданность русскому отделению осталась — туда она уговорила идти учиться свою дочь. В тот (как теперь понятно, недолгий) период мы виделись редко, я знала, что Ленка защитилась на кафедре общего языкознания, вышла замуж, родила Сашку и работала в издательстве «Русский язык» зав. словарной редакцией — выпускала словари. Работа нервная и тяжелая, с большим количеством людей и к тому же в самый момент распада всего и вся, когда всем было не до словарей — эта работа, как считала Гришина, и спровоцировала ее первый рак. Она ушла оттуда, но любовь к делу унесла с собой и стала сама, в одиночку, издателем новых словарей.

Вот это я уже слышала в красочных рассказах и даже отчасти наблюдала. Привезли не тот тираж, Ушакова переплели задом наперед и все такое прочее. Она сама придумывала и проводила конкурсы новых словарей — искала идеи — и сама делала свой новый словарь иностранных слов с картинками, и так далее, и так далее.

Но центром жизни, которому все было подчинено, была дочь Сашка, и главные рассказы всегда были про нее. Они жили втроем с любимой свекровью в Очаково — страшная даль на краю Москвы, застроенная хрущобами вокруг чего-то индустриального, и над всем этим — как три жуткие шеи обезглавленного дракона — возвышались толстенные стволы местной теплостанции, главной архитектурной достопримечательности района. Тихая деревенская церковь, где ее отпевали, с уютным двориком, как раз находится рядом с этой станцией, в невероятном и каком-то символическом соседстве.

Но все это Гришиной было нипочем — та квартира не была для нее центром притяжения, ей всегда мечталось о другой, которую построят, когда дом, наконец, снесут. В том новом доме будет просторная кухня со всем необходимым, чтобы накормить и усадить всю семью, большой холл, балкон, новый вид из окна и место для ее бесчисленных книг. И все это, кстати, почти так и случилось потом — только немножко поздновато.

А тогда она завела себе машину, и на этой машине, въехав пару раз вначале во что-то не то, она прекрасно выкруливалась из Очакова в любую сторону, доставляла Сашку в лучшую школу Москвы и обратно, возила тиражи, сама каталась в Институт русского языка и на местный очаковский рынок, про который я столько всего слышала, на дачу в Кратово, где они все лето отдыхали от Оча-

ково, в Новгород, в университет на лекции Зализняка и везде. Машина возвращала ей часть утраченной энергии и мобильности, радовала ее — даже в самые плохие годы, когда снова подступала болезнь. Она любила водить и в самом начале, когда еще только училась, говорила, что заведет себе собаку и будет ездить с ней по Москве просто так, а то хочется, а одной неинтересно.

Это тогда у нее еще не было собаки — зато потом коты и собаки у них не переводились. В основном их подбирали на улице, выхаживали, возили лечиться и откармливали. Я слышала рассказы про одного бедного больного кота, которого можно было кормить только свежей телятиной, и представляла себе забитое облезлое животное, замученное жизнью, притаившееся в тиши под диваном, — а потом увидела этого огромного зверя: вместе с хвостом толщиной в руку он был вполне человеческого роста и никому бы не уступил в корпулентности. Под диван он заведомо уже не помещался.

Под ее опеку попадали не только звери, но и люди — она всегда всем помогала чем могла, мгновенно откликалась. Сейчас все думаю, что мы ей помогали меньше, чем она нам. Так это и было — она считала, что все должна сама. С Володиной книжкой «Почему языки такие разные» я к ней пришла в отчаянии — куда бы ее пристроить? И Гришина с такой любовью ее сверстала и издала, что лучше этого первого издания, желтого, с кошкой, потом и не было. И мою издала она же, по своему собственному почину — в издательстве «Русские словари».

У Гришиной была серьезная аритмия, тяжелые приступы, особенно когда волновалась, вызывали скорую. Она боялась этих приступов и вечно носила с собой пузырьки с боярышником, анаприлин и что-то еще гомеопатическое. Помню, мы пошли в американское посольство — и там это все грубо выкинули из сумки и велели оставить охраннику: ничего, даже лекарств, не разрешали брать с собой, и она страшно переживала: а вдруг прямо тут станет плохо, как же это она без подстраховки? По утрам она делала какую-то необыкновенную зарядку, которая, как она говорила, помогала ей выжить. Но приступы кончились только после операции, на которую она все-таки решилась, и несколько лет спустя, уже в самом конце, в больнице, говорила: «Ну как же они мне отлично сердце починили — все выдерживает! А была бы легкая смерть». И сердце в конце-концов не выдержало. Это тоже получилось по ее.

После, и даже еще во время издательства, началась работа над НКРЯ, постепенно ставшая ее новым и главным делом. Сначала — общим со всеми (снятие омонимии, морфология, поэзия, акцентный, русский устный), а потом она придумала совершенно свое: МУРКО. Никто не верил, что это получится и будет работать — да и она сама снова заболела, сил не было. Но корпус, ее жестовый корпус, благодаря Андрею Аброскину и Алексею Зобнину все-таки от-

крылся, и, как мне кажется, ребята тогда продлили ей жизнь на несколько лет. Она стала мечтать о большой книге — и книга была ее последним марафоном, который она пробежала весь, до конца, как в спорте.

Сначала было много статей и выступлений на Диалоге, который стал ее любимой конференцией. Она бывала и на мировых симпозиумах, знакома была со всеми жестовиками, добывала и читала всю нужную литературу, пробовала даже вести спецкурс в МГУ — но хотела от него немедленной отдачи, чтобы все сразу заболели ее делом, — а студенты (которых в тот первый раз пришлось немного) всегда долго раскачиваются, да и ездить к ним ей стало тяжело. И книга стала ее аскезой: она должна была сама разметить весь материал, чтобы быть уверенной в том, что все исходные данные верны, сама обобщить их, написать столько глав, сколько нужно, чтобы вышла целая картина, сама — вчерне сверстать, сама — сделать предварительный указатель, хорошо бы полностью — и только тогда. Тогда можно уходить, потому что остальное все тоже было сделано — новая квартира, ремонт, у Сашки отличная семья и в положенный момент родится ребенок. Эта рукотворная завершенность круга меня совершенно завораживает: сколько нужно было передумать и выстрадать, как тщательно выстроить логистику, чтобы все случилось ровно так.

Вот выходит книга — и когда-нибудь, мы надеемся, ее перевод на английский.

А маленькой Лене — уже три месяца от роду.

Е. В. Рахилина

О книге Е. А. Гришиной «Русская жестикуляция с лингвистической точки зрения (корпусные исследования)»

Мне так же трудно до сих пор
Вообразить тебя умершей,
Как скопидомкой миллионершей
Средь голодающих сестер.

Б. Пастернак

Шестого августа 2015 года Лена Гришина прислала мне рукопись своей новой книги. Лена писала: «Дорогие рецензенты!))) Сваливаю на ваши бедные головы свой том. Времени много еще, вряд ли что-то потребуется раньше середины октября, а даже скорее середины ноября». Рецензия требовалась для обсуждения на Ученом совете Института русского языка РАН им. В. В. Виноградова. Я долго читала. Книга большая,

чтение было трудное, как и должно быть, когда перед читателем сочинение большое и содержательное. С рецензией Лена не торопила. И в момент отправки книги, и позже, когда настал срок обсуждения. Самое безмятежное отношение к критикам. Лена торопила себя. Теперь это видно по тексту. Он продуман до мелочей, выверен, вычитан, выполнена существенная часть верстки. Читая, я не понимала до конца, почему себя Лена торопит. Я просто знала, что Лена всегда крепко работает. О нездоровье я тоже знала, но не знала, насколько близок итог. Когда читаешь текст, написанный близким человеком, слышишь его голос. Я и сейчас слышу ее речи и ее неизменное «ха-ха-ха». Я привожу ниже текст рецензии практически полностью, сохраняя особенности жанра. Это одна из частиц нашего общения с автором этой книги, фрагмент архива.

Рецензируемая книга Е. А. Гришиной посвящена русской жестикуляции как семиотической системе, сопровождающей звучащую речь. Исследование Гришиной открывает новую страницу в описании русской невербальной семиотики, скоррелированной со звучащей речью. До рецензируемой работы и пионерского исследования русской невербальной семиотики, выполненного Г. Е. Крейдлиным, работ по исследуемой проблематике в русистике и теории языка практически не было. Это частично объясняется отсутствием традиции и недоступностью материала для исследования. Между тем основная трудность предмета рецензируемого сочинения, на наш взгляд, состоит в некоторых объективных параметрах исследуемого объекта и его восприятия носителями.

Первая трудность состоит в том, что интроспекция по поводу жестикуляции, сопровождающей речь, развита у носителя языка очень слабо: говорящие на русском языке не задумываются над жестами, которыми они сами и их собеседники регулярно сопровождают свою речь, говорящие затрудняются повторить «по заказу» тот жест, который они только что непринужденно исполнили, говорящим трудно реконструировать абсолютно регулярное, но незаметное соответствие слов и дискурсивных интенций сопровождающим их жестам.

Другая трудность рассматриваемого предмета состоит, как нам кажется, в чрезвычайной абстрактности значений, обозначаемых жестами. Перед нами не значение ‘стол’, ‘стул’, ‘длина’ и даже не ‘наполеоненавистничество’, а такие значения, как ‘передача речи’, ‘несущественно’, ‘усилие’, ‘разнообразие’, ‘точность’, ‘не могу вспомнить’, ‘неуверенность’, ‘идентификация’, ‘отнесение к классу’, ‘зона коммуникации’, ‘контраст’. Затрудненным здесь нам представляется не только формулирование значений, но и осознание жестикуляционных движений, которые их сопровождают, а также использование органов — пальцев, ладони, головы, подбородка и комбинаций пальцев, сложенных в щепоть, ладони, сложенной в кулак, раскрытой вверх, направленной вниз, совершающей круговые движения.

И наконец, еще одну трудность анализа жестикуляции мы видим в известной факультативности жестов: если у человека заняты руки, например он несет два арбуза, возможности для жестикуляции руками исчезают, что, однако, не мешает нам выражать наши мысли и даже быть понятыми.

В качестве методологической основы для исследований автор использует новейшие средства организации исследуемого материала: это созданный автором же мультимедийный подкорпус Национального корпуса русского языка, в котором синхронизированы три вида информации: визуальная, акустическая и графическая. Подобная организация корпусного материала позволяет вести поиск по логически связанным дескрипторам и получать в качестве выдачи информации фрагменты видео- и аудиоряда, которые соответствуют заданному смыслу, выраженному в орфографической записи. Организация корпуса позволяет получать выборки, достаточно репрезентативные для проведения статистической обработки наблюдаемых явлений.

С теоретической точки зрения автор разрабатывает понятийный аппарат и соответствующий метаязык для описания значений, выражаемых жестикуляцией, а также элементов жестикуляционных знаков, выражающих значения и их комбинации.

Анализ жестового языка основан на установлении корреляции между жестикуляционным языком и вербальным.

Жанр рецензии заставляет нас сделать некоторые замечания.

Основные из них состоят в следующем. Существенную часть анализа занимает сопоставление жестикуляции с категориями, разработанными для анализа коммуникативной структуры предложений, выраженных вербально. В связи с этим нам трудно согласиться с отождествлением (которое фактически происходит на страницах рецензируемой книги) коммуникативной категории темы с категорией информационной структуры текста данным и коммуникативной категории ремы с информационной категорией нового. Такая точка зрения на коммуникативную структуру предложения как речевого акта определенного типа с определенным коммуникативным заданием (или иллокутивной силой) в настоящее время уже устарела. Известно достаточное количество дискурсивных ситуаций, в которых (несмотря на действительно частое денотативное совпадение темы с данным и ремы с новым) тема служит новым, а рема данным. Итак, концептуально — тема и данное, а также рема и новое — это явления разных уровней.

Далее. В тексте работы мы также обнаруживаем неразличение таких важных понятий коммуникативной структуры предложения, как контраст и эмпфаза. Между тем при контрасте предполагается выбор из некоторого известного говорящему и слушающему неупорядоченного множества однородных объектов

(*Это же Вася* (предполагается, что 'не Маша, как мог бы подумать слушающий')). При эмплазе же мы имеем дело с упорядоченным множеством, в котором выбранный объект занимает последнее место по степени вероятности его участия в релевантной ситуации или обладания некоторым признаком (*Сам Вася пришел!* (предполагается, что, как правило, на заседание ученого совета Вася не приходит)). По выражению Т. М. Николаевой, Вася при эмплазе оценивается как *неподходящий*. В результате, мы думаем, что контраст и эмплаза имеют различные значения и им соответствует различное жестикуляционное сопровождение.

При анализе лексики, связанной со значениями прошлого и будущего, и соответствующей жестикуляции мы хотим обратить внимание автора на работы Т. В. Булыгиной по анализу русских слов *предыдущий* и *предстоящий*.

У нас есть также небольшое количество мелких предложений, которые остались на полях рукописи и которые мы передаем автору.

Следует заключить, что высказанные здесь критические соображения не требуют немедленных исправлений и скорее приводятся здесь для того, чтобы показать, что рецензент внимательно читал рецензируемую работу и что у него возникли известные соображения по тексту.

Итак, перед нами выдающееся произведение по русистике, семиотике, лингвистической прагматике, теории жестикуляции, лингвистической типологии и комплексному анализу мультимодальной коммуникации. Автор разработал оригинальную методологию работы, создал представительный корпус видеозаписей, синхронизированных с транскриптами видео- и аудиоряда, ввел в научный оборот целый ряд понятий, без которых дальнейшее развитие семиотики и русистики представляется нам невозможным, разработал целые пласты сопоставлений жестикуляции с русской лексикой, грамматикой и прагматическими значениями. Мы пользуемся предоставленной нам счастливой возможностью рекомендовать рукопись книги Е. А. Гришиной «Русская жестикуляция с лингвистической точки зрения (корпусные исследования)» к публикации.

Т. Е. Янко

Вспоминая Лену Гришину...

Очень грустно писать эти строки, сознавая, что Лена ушла от нас так рано, не дождавшись выхода этой книги, которую готовила трепетно и очень ответственно. Мы не были тесно дружны, но с первых дней нашего знакомства я относилась к Лене с большой симпатией. Очень надеюсь, что взаимной. Личных встреч у нас было немного, в основном мы обменивались письмами по

электронной почте. Наше активное общение началось после того, как я попросила Лену написать для журнала «Речевые технологии» статью о речевом корпусе в составе НКРЯ. Ее статья «Национальный корпус русского языка как источник сведений об устной речи» была опубликована в 2008 (№ 3) и вызвала большой интерес у наших технологических коллег. И после этого Лена охотно и не раз откликалась на мои просьбы прочитать какой-нибудь интересный для нее спецкурс для наших студентов ОТиПЛа филологического ф-та МГУ или принять наших студентов на летнюю практику для работы с устным корпусом русского языка в ИРЯ. Я очень благодарна Лене за эту безвозмездную коллегиальную помощь и поддержку. Уверена, что и наши студенты, близко познакомившиеся с нею, запомнят ее увлеченность наукой, жизненный оптимизм и искрометное чувство юмора. Я также глубоко признательна Лене за то, что она приняла участие в моей юбилейной конференции в 2013 году с докладом «О жестикulatoryнных обертонах». Именно тогда я узнала из нашей переписки о том, что Лена серьезно больна и давно борется с тяжелой болезнью, и не одной... С тех пор я часто поражалась ее стойкости, терпению, оптимизму и самоиронии.

А в лингвистической науке Е. А. Гришина была первопроходцем. В своих работах она одна из первых в теории устного дискурса и русистике активно подчеркивала необходимость мультимодального изучения устной речи. Мультимодальный подход важен не только для теоретических исследований межличностной речевой коммуникации, но и для многих прикладных задач, связанных с обработкой звучащей речи. Многочисленные доказательства этого можно найти во всех публикациях Е. А. последних лет. А любимое создание — речевой корпус МУРКО, который разрабатывался под руководством Е. А. и при ее непосредственном участии для массового использования, — является уникальным научно-практическим продуктом мирового значения, который всегда будет напоминать нам о его создателе — Елене Александровне Гришиной.

Насколько я знаю, у Лены были большие планы по расширению и обогащению устного речевого корпуса русского языка новыми материалами. Все исследователи, интересующиеся вопросами устного дискурса и обработки звучащей речи, надеются, что разнообразная научная деятельность Е. А. будет плодотворно продолжена в ИРЯ ее коллегами и учениками.

О. Ф. Кривнова

Памяти смелого человека

Не буду утверждать, что мы с Леной были очень близки. Мы не раз общались, дружески обсуждали самые разные темы, научные и ненаучные, но, ко-

нечно, в ближний круг Лены я не входил. Тем не менее мне кажется, что перспектива «средней степени близости» может представлять интерес — она уже достаточно подробна, чтобы увидеть главнейшие черты человека, но при этом не является чрезмерно детализированной.

Хотя наши годы учебы на ОСиПЛе чуть пересеклись, тогда мы практически не были знакомы. Фактически мы познакомились в середине 90-х годов, когда Лена занималась изданием книги моей мамы¹. Лена тогда организовала издательство, ассоциированное с Институтом русского языка, и активно издавала лингвистическую литературу. В этом проявилась одна из основных черт Ленинского характера — решительность и смелость. Конечно, 90-е годы предоставили много новых возможностей для общественного самовыражения. Но многие ли профессионально подготовленные лингвисты воспользовались этими возможностями в полной мере? Да и среди появившихся тогда частных издателей трудно найти кого-либо, кого можно было бы поставить рядом с Леной по честности, вдумчивости, деликатности по отношению к авторам.

Более тесно мы стали общаться с Леной уже в следующем десятилетии, когда она начала заниматься жестикуляцией в связи с проектом МУРКО. О том, как возник этот проект, намного лучше меня могут рассказать свидетели того, как Лена пришла к увлечению жестикуляцией. Я же наблюдал уже следующий этап: в отечественной лингвистике вдруг появился новый человек, с редкостным энтузиазмом занявшийся таким традиционно периферийным для лингвистики вопросом, как сопровождающие речь жесты. До этого уже были первопроходческие работы Г. Е. Крейдлина. Я сам долгое время побуждал студентов заняться жестикуляцией, и на это на рубеже 2000-х гг. откликнулась Юлия Николаева. Но Лена Гришина ворвалась в жестовую лингвистику как ураган и вскоре стала крупнейшим специалистом в этой области. Она придумала свой оригинальный и остроумный подход к сбору материала — использовала материал кинофильмов. Эти данные были всем доступны, но до Лены их никто не использовал.

В течение последних десяти лет Лена опубликовала ряд статей о жестикуляции. Но полное представление о ее концепции можно получить лишь благодаря настоящей книге. По степени детальности и по глобальности подхода книга «Русская жестикуляция с лингвистической точки зрения» заведомо превосходит совокупность опубликованных ранее статей Лены. И поэтому исключительно важно, что эта работа публикуется и становится доступной усилиями С. О. Савчук и других друзей Лены. Нет никаких сомнений в том, что

¹ Коваль А. И., Нялибули Б. А. Глагол фула в типологическом освещении. М.: Русские словари, 1997.

эта книга станет одним из центральных трудов в русской, да и мировой, жестовой лингвистике. Правильно было бы без промедления поставить вопрос о переводе книги на английский язык.

В своей книге Лена касается всех основных и наиболее сложных вопросов, с которыми сталкивается любой исследователь жестикуляции. Книга начинается с фундаментального вопроса о том, как отличить жест от других внешне схожих явлений, которые мы интуитивно не признаем жестами, — в частности физиологически обусловленных движений, направленных на поддержание телесного комфорта. Это традиционно запутанный вопрос, не поддающийся лобовому решению. Лена предложила оригинальный подход, основанный на конъюнкции признаков «контролируемость» и «бескорыстие».

В книге Лены Гришиной я бы выделил три наиболее общие фундаментальные идеи, составляющие отличительную особенность ее подхода.

Во-первых, это идея о повторяющихся паттернах в жестах. Дело в том, что в жестовых исследованиях нередко подчеркивается нестандартизованный, уникальный характер изобразительных жестов, особенно на фоне вербального языка с его конвенциями. Лена показала, что в изобразительных жестах гораздо больше устойчивого, чем это часто утверждается. Например, это довольно стандартный набор движений, имеющих кванторные значения.

Во-вторых, в концепции Лены Гришиной разные параметры — такие как конфигурация, ориентация и направление — функционируют самостоятельно, имеют особое значение и могут комбинироваться самыми разными способами. В этом смысле предложенный Леной подход к жестикуляции напомнил мне комбинаторную модель просодии Сандро Васильевича Кодзасова. Несомненно, стандартные комбинации существуют и их надо выделять, но сначала надо разобраться в тех элементах, из которых они складываются.

В-третьих, книга заставляет переосмыслить целый ряд базовых представлений науки о жестах. Так, обычно жестикуляция в целом считается процессом, сопровождающим речь. Лена, однако, подчеркивает разницу между самостоятельными (пантомимическими) и служебными жестами, причем первые могут сходным образом функционировать как вместе с речью, так и сами по себе.

Перейду теперь к более частным впечатлениям. В книге масса конкретных исследований и рассуждений, которые заинтересовали меня своей необычностью. Назову некоторые из них. Отдельная глава посвящена указанию большим пальцем, а это малоизученное явление. Лена обнаружила, что указание указательным пальцем предваряется разведывающим «шерпа-взглядом», а указание большим пальцем — взглядом на собеседника. В книге представлено детальное исследование указательных жестов головы, отдельно рассматривается такой малоисследованный феномен, как указание подбородком. Специ-

ально рассмотрен автодейксис — на первый взгляд избыточное указание говорящего на самого себя. В 10-й главе содержится описание редких конфигураций рук, что сильно расширяет стандартные представления по этому вопросу.

Лена предложила оригинальный подход, устанавливающий совершенно новые связи между жестовой лингвистикой и лингвистикой традиционной. Рядом с детальным анализом жестовой структуры — сложный и тонкий семантический анализ, обнаруживающий взаимодействие жестов с иллокуциями, наклонениями, временами, отрицанием и другими смысловыми категориями. Работ такого типа в жестовой лингвистике очень мало.

Тематика книги выходит за рамки обычной жестовой лингвистики и в другом отношении — помимо жестов, выполняемых руками и головой, рассматривается еще и «грамматика взгляда». В частности, Лена Гришина обнаружила троичные структуры, включающие вербальный сигнал «нет», отрицательный жест головой и закрытие глаз; эти элементы неслучайным образом комбинируются между собой. Мне импонирует максимально расширительное понимание языковой проблематики — в частности, Лена говорит о морганиях как «неконтролируемом лингвистическом процессе» и как о «глазных ударах».

Очень интересна завершающая часть «Сквозные темы в жестикуляции». В ней рассмотрение построено по семантическим явлениям, неким гиперсемам, которые в разных местах проявляются в жестах. Лена называет эти гиперсемы «этимонами»: «жестикуляционный этимон — это некоторое явление внежестикуляционной (и внеязыковой) действительности, которое служит основанием для метафорических переносов, лежащих в основе того или иного жеста». В книге есть и другие удачные терминологические инновации, например «мультимодальный кластер».

В книге щедро формулируется целая серия гипотез, которые могут и должны быть проверены в последующих исследованиях. Есть много остроумных рассуждений — например, предположение о возможной связи письма слева направо с правосторонним движением транспорта (глава 15). Лена разработала мощный технический аппарат — таблицы, схемы, иллюстрации, обозначения...

В целом книга производит сильное интеллектуальное впечатление. Создать такую книгу мог только очень смелый, независимый человек, готовый браться за самые масштабные и трудные задачи. Лена занималась темой жестикуляций совсем недолго — как я понимаю, не более десяти лет. За это время, одновременно еще и борясь с болезнью, она сумела практически в одиночку перепахать колоссальное поле.

Смелость и независимость как главные характерологические черты Лены проявлялись во всем — и в издательском деле, и в освоении совершенно новой области науки, и в политических взглядах. Так получилось, что мы с Леной

были единомышленниками в общественных вопросах. Проще всего было бы аккуратно обойти эту тему в данном мемориальном тексте и ограничиться научными проблемами. Но верность памяти Лены не позволяет мне так поступить, поскольку для нее это было не менее важно, чем наука, и о политике она судила и говорила так же страстно, как и о природе жестикологии.

Мы относимся к гуманитарной интеллигентской среде, где в последние 10—15 лет мейнстримом стала оппозиционность по отношению к действующей российской власти. В отличие от советских лет, эта словесная оппозиционность абсолютно безопасна, поэтому никто из таких оппозиционеров всерьез ничем не рискует. Больше рискуют те, кто выступает с противоположных позиций — их могут попытаться маргинализировать и заклевать. Лена этого не боялась и выражала свои убеждения с привычной яркостью. В одном из разговоров я высказал удивление, что людей с нашими взглядами среди образованных людей так мало и получается, что мы солидаризируемся с «темными» массами населения. Лена ответила, что это проблема именно гуманитарной интеллигенции, а «технари» (ее выражение) мыслят более ясно и верно.

Мы впервые заговорили на эти темы не так давно, пять лет назад, когда оказались на одной конференции в Санкт-Петербурге. Тогда всё было очень обострено, бушевало «болотное» движение. Я был в той поездке вместе с моей женой Мирой Бергельсон, и по случайности нас поселили в одну гостиницу с Леной. Тогда мы с Мирой чувствовали себя в изоляции от нашей собственной среды, говорить с друзьями и коллегами было трудно. Мы ничего не знали о взглядах Лены, но она сама коснулась общественных тем. Внезапно обнаружившееся совпадение мнений было как глоток свежего воздуха. Этот диалог мы продолжали и потом, уже по возвращении из Питера. Хотя не так интенсивно, как надо было бы.

Думаю, что в нашем сближении с Леной сыграла роль биографическая схожесть. Лена родом с юго-востока Украины. А я — с северо-востока, причем тоже из русского города, который в течение десятилетий испытывал прессинг украинского национализма. В отличие от большинства наших московских друзей и знакомых мы знаем все эти проблемы изнутри, не понаслышке. И потому мы не испытываем ни малейшей эйфории по поводу майданов, мы нетолерантны к неонацистам и к тем, кто с ними заигрывает, мы понимаем искусственность и нереальность постсоветских границ, и вообще на наше восприятие жизни постоянно влияет перспектива «из-за пределов МКАД».

Вернусь к научной тематике. В июне 2016 года в рамках 7-й международной конференции по когнитивной науке в Светлогорске (www.cogconf.ru) прошел специальный воркшоп «Мультимодальная коммуникация. Памяти Елены Гришиной». Большое спасибо Светлане Савчук, которая согласилась туда приехать

и зачитать доклад Лены. Светлана скромно говорила, что это полностью работа Лены, но из ее презентации было ясно, что она сама давно и глубоко вникла в темы жестовой лингвистики и в полной мере переняла эстафету от Лены.

Тезисы этого доклада, видимо, были одним из самых последних текстов, которые написала Лена. Она прислала их соорганизатору воркшопа, Ольге Федоровой, 6 февраля 2016 года. С характерной для Лены безоглядной иронией она написала: «Есть в жизни место подвигу.))) Будьте снисходительны — труп фактически писал».

Несправедливо, что такого веселого, красивого и смелого человека больше нет с нами. Но есть все же утешение — эта книга, замечательный памятник, которая Лена успела и сумела поставить себе.

А. А. Кибрик

* * *

В конце 2015 года портал «Арзамас» предложил мне написать о самых больших научных достижениях уходящего года. Незадолго до этого ко мне на внутреннюю рецензию попала книга Лены, которую вы сейчас держите в руках — и восторг переплеснулся на страницы сайта:

Буквально сейчас я читаю готовящуюся к печати монографию Елены Гришиной «Русская жестикаляция с лингвистической точки зрения». Думаю, эта книга — очень большое событие: автор открыл и описал буквально еще один русский язык — язык нашего тела. Причем речь идет не просто об одиноких жестах типа большого или среднего пальца, которые несут нагрузку сами по себе, заменяя речь, и тем более не о такой самостоятельной семиотической системе, как язык глухонемых, а о жестах, которыми говорящий сопровождает свои слова, часто бессознательно. Составлен (и статистически проверен на корпусном материале) словарь этих знаков и их сочетаний: в каких случаях люди указывают ладонью, в каких — пальцем, когдажимают плечами, когда отшатываются, когда моргают и что всё это значит. Иногда значения у жеста немного, но его контекст достаточно устойчив. Вот вы знали, что когда люди говорят спонтанно, они моргают на ударных слогах, а когда читают стихи — в конце строки? Теперь знаете. Конечно, Елена Гришина не первая занимается русскими жестами, надо упомянуть труды Г. Е. Крейдлина и многих других, и всё же результаты ошеломляют: это еще один континент, скрытое течение в Босфоре и вторая подземная река под Нилом.

(Упоминание о Босфоре здесь не случайно — это память о неделе на конференции LREC, которую мы в мае 2012 года провели в Стамбуле вместе с Леной

и Светой Савчук, с докладом как раз о мультимедийном корпусе и разметке жестов. Во время той конференции я узнал, что в Тулузе умерла от рака моя одношкольница, которая многим Лену напоминала. Таких рифм в этой истории много.)

Раздел итогов года на «Арзамасе» вызвал много споров, в частности, меня упрекали, зачем я пишу о еще не опубликованной книге. Но степень готовности книжки была очень высока, и я был уверен, что Лена вот-вот доведет ее издание до конца уже в начале нового года, — она всегда все успевала оперативно... Но в новом году Лены не было на занятиях А. А. Зализняка по ведийскому санскриту. Она всегда обновляла сайт спецкурсов Зализняка с заданиями («arabica.umi.ru», диктовала она мне название, — «легко запомнить: умиру за арабику!»), обязательно сидела на первом ряду поточной аудитории, вела конспект и азартно комментировала происходящее. Но той весной она уже не появлялась по субботам. А это, как я потом понял (уже поздно), значило, что здесь не просто недомогание — что-то очень серьезное. О своей тяжелой болезни она говорила легко. Летом 2015 года на мой вопрос о самочувствии она ответила в письме: «Бывали времена получше, но все, что имеет начало, имеет и конец)))».

Лена была душой (банальное затертое слово, но здесь это правда) наших предприятий: организовывала семинары Корпуса (это она придумала заказывать на них пиццу, придирчиво выбирая ее из нескольких поставщиков, — впрочем, рекламы здесь не будет), добывала тексты (круг ее знакомств среди издателей был широк — она сама была первоклассным издателем), придумывала новые и новые стартапы. Моя мама (теперь ее уже тоже нет в живых) звонила мне на мобильный телефон, когда я был на семинарах Корпуса, и основное, что она там слышала «из фона», — голос Лены, которая все время что-то говорила или смеялась на заднем плане. Незабываемая манера вставить свое слово — не услышать ее и не рассмеяться с ней было нельзя.

Конечно, ей и надо было изучать речь, жесты и эмоции — у нее они были совершенно неотрывны. Это она видела и в других. Кто, кроме Лены, мог бы сказать про ленивого студента-практиканта так емко и глубоко: «По телефону слышно, как глаза бегают!!»? И кто, кроме нее, смог бы, несмотря на этот и другие примеры лени человеческой, создать замечательный коллектив, который затранскрибировал, порезал на коротенькие клипы и разметил практически весь советский и российский кинематограф — а потом начал делать и параллельный мультимедийный корпус.

Еще в сборнике 2005 года Лена придумала в мельчайших подробностях мультимедийный проект — и с тех пор была его главным вдохновителем и организатором; корпус рос ежегодно и неуклонно. Акцентологический корпус —

тоже ее изобретение и реализация «с нуля», причем еще более ценное. Если такого замечательного мультимедийного корпуса, как созданный Леной, в мире нет, то акцентологического ведь больше нет вообще никакого. И этой идее, кстати, мы обязаны семинарам А. А. Зализняка, у которого Лена училась всю жизнь. По книге Лены о жестах это видно: стиль изложения действительно связывает ее книгу с работами Зализняка по акцентологии и энклитикам: те же отступления, исчисления и педантичные оговорки особых случаев. А эта замечательная статья Лены из сборника в честь Зализняка (<http://www.inslav.ru/zalizniak80/congratulations/Grishina.pdf>) посвящена перекличкам между санскритским показателем чужой речи и современным русским «а он такой», с аудио- и видеоиллюстрациями.

Лена была не только исследователем, но и мастером мультимедиа. Перед новым 2006 годом Лена собрала из своих фотографий несколько замечательных музыкальных слайд-шоу, лирических и комических — о команде корпуса, о замечательном новгородском летнем коллективе, о пейзажах и архитектуре Новгорода, Англии, Америки, Италии. Мелодия группы «Паперный ТАМ» «Скажи легко», на которую был положен новгородский сюжет (<https://www.youtube.com/watch?v=7UT2xxZTuzg>), — это то, что ассоциируется у меня с Леной и первым зазвучало в голове при трагическом известии.

То это дым,
То это снег,
С тобой навек,
С тобой навек.

Хорошо, что эта книга теперь перед нами есть. Как ужасно, что нет Лены. Смириться с этим невозможно.

Д. В. Сичинава

* * *

С Леной Гришиной мы работали вместе очень мало, гораздо меньше, чем мне бы хотелось, но за это недолгое время, мне, как кажется, удалось почувствовать самое важное из того, что было доступно не близкому человеку.

Мы познакомились в Казани в конце августа 2008 года на одной компьютерно-лингвистической конференции, где для меня, скромного провинциального исследователя и немного разработчика, Гришина была величиной — сотрудником Национального корпуса русского языка. Мне тогда только мечта-

лось сделать для корпуса что-нибудь полезное, но Лена сразу отнеслась ко мне по-дружески, с уважением и симпатией. До сих пор вспоминаю, как тепло мы попрощались на ступенях Казанского университета, и сопровождающее это воспоминание чувство у меня не получится передать, потому что в него вплетается много сложных эмоций, связанных с надеждами на будущее, верой в осуществимость многого и вообще каким-то почти онтологическим оптимизмом. Может быть, случайность, что это чувство оказалось для меня спасанным именно с воспоминанием о Лене. А может быть, и никакая не случайность.

В Казани же Гришина порой роняла обращенные совсем не ко мне фразы, которые заставляли меня учиться разному: (сказанное с тоской) «сегодня у меня было запланировано столько всего, и я ничего не сделала» — как надо работать; (о том, сколько времени должно пройти до следующей конференции) «нет, ребята, три года — это целая жизнь» — как чувствовать время.

В следующий раз мы увиделись 11 октября того же года на лекции А. А. Зализняка о любительской лингвистике в библиотеке МГУ, и я, привыкший к естественному охлаждению людей после эмоционального подъема, наступающего в конце выездной конференции, с удовольствием отметил, что Гришина со мной так же — хотел написать «любезна», но нет, это не то слово, было бы слишком формально и отстраненно для той вполне дружеской манеры, с которой она умела общаться с людьми.

Потом был «Диалог 2012», где Лена призналась, что сама изобрела хи-квадрат, пока не знала, что его уже придумал Пирсон, а потом мы до позднего вечера разговорились о политике, и в Гришиной я неожиданно нашел единомышленника, редкого в нашей среде для тех взглядов, которых мы оба, как выяснилось, придерживались. И это, и ее ободряющие слова после моего доклада меня поддерживали потом, например, когда жизнь проверяла меня на прочность и в очередной раз нужно было остаться собой или быть как все. Гришина не боялась, и я равнялся на нее.

Поработать мы успели над акцентологическим корпусом. Лена узнала про мои занятия наивной поэзией со stih.ru, про то, что программа Юрия Зеленкова умеет размечать метры, мгновенно связала это вместе и сформулировала пользу, которую это может дать корпусу, о котором думала всё время. Из этого потом получилась статья². За ней стоит быстрота и искрометность писем Лены, писем по делу, но я ждал их еще и из-за небанального языка, удовольствие

² Гришина Е. А., Зеленков Ю. Г., Орехов Б. В. Наивная поэзия в акцентологическом корпусе // Труды Института русского языка им. В. В. Виноградова. 2015. Вып. 6. С. 257—271

от которого дополняло удовольствие от совместной работы. Плохие стихи никто не любит, и Гришиной пришлось защищать этот материал от коллег, настаивать на полномправном включении в корпус — с пылом и горячностью почти что юношеской. И она защитила, в корпусе теперь всё так, как ей хотелось. И это тоже не случайно.

Б. В. Орехов

Elena A. Grishina
Russian gestures from a linguistic perspective:
A collection of corpus studies

[Elena A. Grishina. *Russkaya zhestikulyatsiya s lingvisticheskoi tochki zreniya* (korporusnye issledovaniya)]. Moscow: Languages of Slavic Culture, 2017. — 744 pp. (Language and Reasoning.)

The book presents in a systematic form a collection of corpus studies of Russian gesticulation carried out by Elena A. Grishina. This work is based on Multimodal Russian corpus (MURCO), co-founded and developed by the author herself. The author's discoveries and observations on Russian speech are put in the context of most recent achievements in the field, which is made possible by the comparison with findings of scholars from all over the world. The monograph discusses the system of Russian gestures in great detail and volume.

The introduction provides an overview of terminology used in gesture studies, presents the data as well as approaches and tools of their investigation, and lays out the methods of statistical analysis employed in the book.

The main bulk of the work consists of four parts. Part 1 is dedicated to pointing gestures, part 2 concerns iconic (representational) gestures, part 3—which is also the shortest—addresses auxiliary gestures, and part 4 discusses general topics in gesture studies. Each part is further divided into chapters, which in turn adhere to the strict structure of sections: list of abbreviations, introductory notes, gesture inventory, parameters of gesture description, characteristics of gesture functioning, summary, and conclusions. This kind of structure facilitates understanding and helps to navigate the abundant factual material.

Part 1 (“The system of Russian pointing gestures”) consists of four chapters describing deictic gesticulation: manual pointing, thumb pointing, head pointing, and autodeixis, i.e. gestures pointing at the speaker themselves.

Part 2 (“Russian representational gestures: Fragments of the system”) depicts those components of gestures that mainly have an iconic character. Two chapters, namely “Language in Cartesian coordinates: Horizontal and sagittal axes” and “Language in Cartesian coordinates: Vertical axis”, describe the semantics of gestural directionality. The chapter “Verbal prefixes and roots: Gesticulatory profiles” describes the set of gestural attributes corresponding with Russian prefixes and roots. The chapter “Complex gesticulatory trajectories” presents the system of complex trajectories of circular and oscillatory manual movements. The chapter “Palm configuration” describes palm configurations such as fist, ring, finger pinch, purse-hand, pyramid. The chapter “Gestures and points of view” analyses Russian negative gestures and gestures accompanying expressions of universal quantification.

Part 3 (“Auxiliary gestures”) includes two chapters — “The grammar of gaze” and “Eyes shut: Punctuation and accentuation” — and addresses eye and lid movements on utterance boundaries as well as the role of blinking and changing the direction of gaze in the organization of utterances.

Part 4 (“General topics in gesture studies”), the last one, opens with the chapter “Pragmatics, semantics, syntax”, which moves from content to gesture and discusses semantic and pragmatic components of utterances (contrastive and non-contrastive contexts, (in)definiteness, object’s remoteness, size, and quantity, juxtaposition of objects, distancing, etc.) and their gestural representations. The final chapter “Gesticulation, or The love for geometry” summarises the author’s ideas about the etymology of gestures and shows how the elementary concepts of geometry (point, segment, vector, line, curve, circle, plane) are used as etyma of different types of gestures.

A special note needs to be made about the end matter. Apart from the detailed contents, name, subject, lexeme, morpheme, and construction indices, the book is also complete with an index of illustrations accompanied by their brief descriptions and an index of tables, which lists separately the non-parametric, summarising, and parametric tables. The last section of the table index can serve as a guide to the whole book, since parametric tables present the connexions between gestural and non-gestural (semantic, linguistic, geometric) parameters addressed in the text and indicate the number of section and page where a given subject is discussed at length. The book also regularly refers to the database that provided material for the analysis so that the reader can consult the examples and verify the author’s conclusions.

ELENA A. GRISHINA (1958–2016) was a linguist and lexicographer, whose main interests lay within the field of Russian spoken language and gesticulation. She graduated from the Department of Russian studies at the Philological faculty of Lomonosov Moscow State University in 1980, finished her graduate studies at the same department in 1987, and received her PhD in 1989 (“The structure of poetic text from Speech Act theory perspective: A case study of Russian octaves in the beginning of the 20th century”). From 1989 till 1993, she served as a managing editor for dictionaries of the Russian language at the “Russkii yazyk” publishing house. In October 1993, she became a senior researcher at Vinogradov Institute of the Russian Language (RAS). From 2003 on, Elena Grishina was an active member of the Russian National Corpus project, a co-founder and developer of its spoken module (Spoken, Accentological, Multimodal subcorpora). She authored many works on gesticulation theory, linguistic typology, and multimodal communication, which have received a lot of attention especially over the last decade.

Оглавление

От автора	5
1. Введение	7
1.1. <i>Что такое жест?</i>	7
1.2. <i>Типы жестов</i>	12
1.2.1. Жест и речь	13
1.2.1.1. Континуум Кендона	13
1.2.1.2. Служебные жесты	15
1.2.2. Жест и смысл	16
1.2.2.1. Дейктические и изобразительные жесты	16
1.2.2.2. Прагматические и семантические жесты	18
1.2.3. Жест и точка зрения	19
1.2.4. Жест и денотат: объектно-связанные и объектно-свободные (когнитивные) жесты	21
1.3. <i>Структура жеста</i>	22
1.3.1. Фазы жеста	22
1.3.2. Композиционность жеста. Лигатуры	23
1.4. <i>Мультимодальность устной речи</i>	25
1.5. <i>Методика работы с материалом</i>	30
1.5.1. Мультимедийный русский корпус (МУРКО)	30
1.5.1.1. Состав корпуса	30
1.5.1.2. Типы поисковых запросов	31
1.5.1.3. Страница выдачи	32
1.5.2. Структура баз данных и статистический анализ материала	33
1.5.2.1. Критерий с-квадрат	34
1.6. <i>Композиция книги</i>	43
1.6.1. Иллюстративный материал	44

Система русских указательных жестов

2. Ручные указательные жесты	49
2.1. <i>Общие замечания</i>	49
2.1.1. Типы указательных жестов.....	51
2.1.1.1. Дейктические топоры.....	51
2.1.1.2. Касания.....	52
2.1.2. Основные конфигурации указующей руки.....	54
2.2. <i>Этимоны, лежащие в основе ручных указательных жестов</i>	61
2.2.1. Геометрические этимоны.....	61
2.2.1.1. Этимон 'точка'.....	61
2.2.1.2. Этимон 'прямая'.....	62
2.2.1.3. Этимон 'отрезок'.....	62
2.2.1.4. Этимон 'плоскость'.....	63
2.2.1.5. Этимон 'объем'.....	64
2.2.2. Прагматические этимоны.....	66
2.2.2.1. Этимон 'объект, находящийся в ладони'.....	66
2.2.2.2. Этимон 'подавление'.....	68
2.2.2.3. Вертикальная ориентация ладони — «нулевой» этимон.....	69
2.2.2.4. Этимон 'вектор'.....	69
2.2.2.5. Этимон 'сигнал'.....	71
2.3. <i>Постановка задачи</i>	72
2.3.1. Связанность параметров.....	73
2.4. <i>Референциальные и семантические факторы, влияющие на конфигурацию указующей руки</i>	78
2.4.1. Определенность/неопределенность объекта.....	78
2.4.2. Размер объекта.....	80
2.4.3. Единичность/множественность.....	81
2.4.4. Объект указания как тема и как рема.....	82
2.4.5. Противопоставление объекта и ситуации.....	85
2.4.6. Противопоставление близкого и дальнего расстояния.....	89
2.4.6.1. Дискретные факторы: конфигурация и ориентация ладони.....	89
2.4.6.2. Градуальные факторы: жестикуляционные обертоны.....	91
2.5. <i>Прагматические факторы, влияющие на конфигурацию указующей руки</i>	94
2.5.1. Контрастное/нейтральное указание.....	94
2.5.2. Указательные жесты и типы речевых актов.....	97
2.5.3. Социологические факторы. Осведомленность объекта указания.....	99
2.5.4. Активация объекта.....	102
2.5. <i>Заключение</i>	105

3. Указание большим пальцем.....	107
3.1. Введение.....	107
3.2. Указание БП в системе ручных указательных жестов	110
3.2.1. Параметры, различающие указательные жесты	110
3.2.1.1. Противопоставление объект — ситуация.....	110
3.2.1.2. Противопоставление близких и далеких объектов указания	111
3.2.1.3. Противопоставление контрастных и нейтральных конструкций	112
3.2.1.4. Типы речевых актов	113
3.3. Указательный жест и направление взгляда	114
3.4. Физиология указания БП	116
3.5. Противопоставление, отчуждение, активация	120
3.5.1. Противопоставление	120
3.5.2. Отчуждение	122
3.5.3. Активация объекта указания	128
3.6. Гендерные особенности указания БП.....	129
3.7. Заключение	130
4. Головные указательные жесты.....	133
4.1. Введение.....	133
4.2. Инвентарь русских головных указательных жестов.....	135
4.2.1. Зоны осуществления жеста	135
4.2.2. Типы головных движений.....	136
4.2.2.1. Вращение, поворот головы	136
4.2.2.2. Смещение, голова вперед.....	137
4.2.2.3. Отклонение, боковой кивок, указание подбородком.....	139
4.3. Основные факторы, влияющие на выбор головного указательного жеста.....	143
4.3.1. Прототипическая структура коммуникативного пространства	143
4.3.1.1. Объектно-связанные и когнитивные указания	144
4.3.1.2. Доступные и недоступные объекты	145
4.3.1.3. Объект, ситуация и место как объекты указания	146
4.3.1.4. Одушевленность объекта указания.....	148
4.3.1.5. Множественность объекта указания.....	148
4.3.1.6. Промежуточные итоги: видимость объекта	149
4.3.2. Полярность указания	151
4.3.2.1. Головные указательные жесты и лексические дейкисы	151
4.3.2.2. Близость и дальность указания.....	153
4.3.2.3. Указательные жесты и речевые акты	154
4.3.2.4. Активация объекта.....	156

4.3.2.5. Контрастность указания	158
4.3.2.6. Промежуточные итоги: полярность указания	160
4.4. Головные и ручные указательные жесты.....	163
4.4.1. Соотношение систем.....	163
4.4.2. Большой палец и система головных указательных жестов.....	165
4.5. Жестикационные синтаксические конструкции.....	170
5. Автодейксис	175
5.1. Введение: парадоксы автодейксиса	175
5.2. Где находится я?	177
5.3. Основные понятия и термины	180
5.3.1. Встроенные и независимые жесты	180
5.3.2. Базовые автодейксисы и автодейксисы-portemanteaux	181
5.3.3. Зона действия жеста	182
5.4. Базовые автодейксисы	183
5.4.1. Конфигурация ладони и характеристики контекстов	183
5.4.2. Автодейксис-диктум и автодейксис-перформатив	184
5.4.2.1. Контрастные и нейтральные конструкции	185
5.4.2.2. Длительность автодейксиса	186
5.4.3. Выбор конфигурации ладони	187
5.4.4. Зачем говорящему перформативный автодейксис?.....	188
5.5. Автодейксисы-portemanteaux	190
5.5.1. Ладонь к груди	190
5.5.2. Кулак.....	192
5.5.3. Щепоть	194
5.6. Классический дейксис и автодейксис	195

Русские изобразительные жесты. Фрагменты системы

6. Язык в декартовых координатах: поперечная и сагиттальная оси.....	201
6.1. Данные и методика работы с ними.....	201
6.1.1. Разложение жеста на векторы	201
6.1.2. Схемы движения рук	203
6.2. Общий обзор предшествующих исследований	206
6.3. Расширение материала	209
6.3.1. Лексически- и объектно-свободные жесты	209
6.3.2. Иконические жесты	213
6.4. Типы высказываний с точки зрения времени и модальности	213

<i>6.5. Факторы, ограничивающие свободу выбора жеста</i>	217
6.5.1. Личное пространство слушающего	217
6.5.2. Боковые помехи	219
6.5.3. Ассоциативный ряд говорящего.....	219
6.5.4. Синтаксические факторы	220
6.5.4.1. Жестикуляционная анафора.....	220
6.5.4.2. Жестикуляционное противопоставление	221
6.5.5. Последовательности.....	221
6.5.6. Лексические факторы	222
<i>6.6. Распределение темпоральных жестов на темпоральных осях</i>	223
<i>6.7. Возможные интерпретации</i>	225
6.7.1. Существование и локализация.....	225
6.7.2. Выбор оси.....	230
6.7.3. Правое и левое	231
<i>6.8. Иллокуции и направления</i>	239
<i>6.9. Связь высказывания со схемами движения рук по когнитивной оси</i>	241
<i>6.10. Некоторые итоги</i>	244
6.10.1. Ирреальное наклонение и будущее время	244
6.10.2. Ирреальное наклонение позади говорящего	245
6.10.3. Прошедшее перед говорящим	246
6.10.4. Сводная таблица	248
7. Глагольные приставки и корни: жестикуляционные профили	250
<i>7.1. Языки глагольного и сателлитного типа и жестикуляция</i>	250
<i>7.2. Материал и методика его обработки</i>	252
<i>7.3. Жестикуляционные профили приставок</i>	254
7.3.1. Распределения приставок по трем осям	254
7.3.2. Распределения приставок по траекториям	256
7.3.3. Эгоцентризм приставок	258
7.3.4. Энергетический потенциал приставок.....	260
7.3.5. Приставки с точки зрения движений головы и конфигурации ладони	263
7.3.6. Итоговая таблица приставок.....	266
<i>7.4. Жестикуляционные профили глагольных корней</i>	267
7.4.1. Распределение корней по поперечной оси.....	268
7.4.2. Распределение корней по вертикальной оси.....	270
7.4.3. Распределение корней по траекториям.....	273
7.4.4. Эгоцентризм корней	275
7.4.5. Глагольные корни с точки зрения конфигурации ладони	277
7.4.6. Итоговая таблица корней	279

8. Язык в декартовых координатах: вертикальная ось	284
8.1. Вводные замечания.....	284
8.2. Этимон 'верх'/'низ'.....	285
8.2.1. Лексическое сопровождение этимона 'верх'/'низ'.....	285
8.2.2. Префиксы и этимон 'верх'/'низ'.....	287
8.2.3. Метафорические переносы.....	289
8.2.3.1. Перенос 'верх' → 'хорошо', 'важно'.....	289
8.2.3.2. Перенос 'низ' → 'располагать объект'.....	290
8.3. Этимон 'выше'/'ниже'.....	293
8.3.1. Лексическое сопровождение этимона 'выше'/'ниже'.....	293
8.3.2. Метафорические переносы.....	295
8.4. Этимон 'расстояние'.....	298
8.4.1. Лексическое сопровождение этимона 'расстояние'.....	298
8.4.2. Метафорические переносы.....	300
8.4.2.1. 'Расстояние' → 'длительность'.....	300
8.4.2.2. 'Расстояние' → 'неопределенность'.....	300
8.4.2.3. 'Расстояние' → 'большое количество'.....	302
8.5. Этимон 'здесь'.....	303
8.5.1. Лексическое сопровождение этимона 'здесь'.....	303
8.5.2. Метафорический перенос 'здесь' → 'сейчас'.....	305
8.5.3. Метафорические переносы на базе этимона 'здесь'.....	306
8.5.3.1. Метафорический перенос 'здесь' → 'контакт'.....	306
8.5.3.2. Метафорический перенос 'здесь' → 'тождество'.....	307
8.5.4. Метафорический перенос 'сейчас' → 'одновременно'.....	313
8.5.4.1. Лексическое выражение идеи 'одновременность'.....	313
8.5.4.2. Синтаксическое выражение идеи 'одновременность'.....	314
8.6. Заключение.....	315
 9. Сложные жестикуляционные траектории	323
9.1. Введение.....	323
9.2. Типы колебательных движений.....	324
9.2.1. Противофаза.....	324
9.2.2. Симметричные колебания.....	325
9.2.2.1. Перебор пальцами.....	326
9.2.2.2. Осцилляция и метроном.....	326
9.2.2.3. Тумблер.....	327
9.2.2.4. Смена зоны.....	328

<i>9.3. Типы контекстов, которые сопровождаются колебательными движениями</i>	328
9.3.1. Семантический компонент ‘неуверенность’	328
9.3.2. Семантический компонент ‘несущественность’	330
9.3.3. Семантический компонент ‘точка отсчета’	332
9.3.4. Семантический компонент ‘двойственность’	334
9.3.5. Семантический компонент ‘разнообразие’	334
<i>9.4. Соотношения типов колебаний и типов контекстов</i>	335
<i>9.5. Промежуточные итоги</i>	338
<i>9.6. Круговые движения в жестикуляции</i>	339
<i>9.7. Основные круговые движения</i>	340
9.7.1. Топология круговых движений	340
9.7.1.1. Типы планов	340
9.7.1.2. Конфигурация ладони	341
9.7.1.3. Направление движения	342
9.7.1.4. Кратность кругового движения	344
9.7.2. Основные круговые траектории и фигуры	344
9.7.3. Топологические характеристики круговых фигур	347
<i>9.8. Основные типы контекстов, которые сопровождаются круговыми движениями</i>	350
9.8.1. Круглые объекты	350
9.8.2. Поступательное движение, развитие	353
9.8.3. Повторяющиеся события	354
9.8.4. Тотальность, целостность, большое количество	355
9.8.4.1. Всеобщность и целостность	355
9.8.4.2. Большое количество, большой объект	358
9.8.5. Неопределенность	358
9.8.6. Трансформация объекта	359
<i>9.9. Соотношение типов круговых движений и типов контекстов</i>	360
<i>9.10. Тип сложных траекторий как диагностический признак</i>	363
10. Конфигурации ладоней	369
<i>10.1 Семантика соединенных пальцев в русской жестикуляции</i>	369
10.1.1. Вводные замечания	369
10.1.2. Основные конфигурации ладони, включающие в себя соединение пальцев	372
10.1.2.1. Кольцо	372
10.1.2.2. Перо (плоскогубцы и отрезок)	373
10.1.2.3. Щепоть	375

10.1.3. Типы контекстов, сопровождаемых соединением пальцев	377
10.1.3.1. Группа 'точность'	377
10.1.3.2. Группа 'соединение'	380
10.1.3.3. Группа 'маленький объект'	381
10.1.3.4. Группа 'центр'	383
10.1.3.5. Группа 'объект'	384
10.1.4. Жесты и типы контекстов: статистические распределения	386
10.1.5. Соприкосновения рук	390
10.1.5.1. Соприкосновения рук и соприкосновения пальцев	390
10.1.5.2. Основные конфигурации соприкосновения рук	392
10.1.5.3. Статистические распределения	396
10.2. Конфигурация кулак	400
10.2.1. Общие замечания	400
10.2.2. Этимон 'массивная точка'	402
10.2.3. Этимон 'держать'	402
10.2.4. Этимон 'усилие'	405
10.2.4.1. Эмфаза и контраст	405
10.2.4.2. Противопоставление	406
10.2.4.3. Интенсификация	411
10.2.5. Комбинация этимонов: 'удерживать с усилием'	413
10.2.5.1. Идентификация объектов и явлений	413
10.2.5.2. Связь между объектами	415
10.2.6. Итоги	416
11. Жесты и точка зрения	418
11.1. Общие замечания	418
11.2. Русские отрицательные жесты	423
11.2.1. Введение	423
11.2.2. Жестикуляционное сопровождение отрицательных конструкций	424
11.2.2.1. Основные и факультативные отрицательные жесты	424
11.2.2.2. Лингвистические характеристики основных отрицательных жестов	430
11.2.3. Промежуточные итоги	441
11.2.4. Иные типы отрицательных конструкций	445
11.2.5. Жестикуляционное сопровождение конструкций с глубинным отрицанием	448
11.2.5.1. Типы контекстов с глубинным отрицанием	448
11.2.5.2. Тематическое глубинное отрицание	450
11.2.5.3. Прагматические глубинные отрицания	450

11.2.5.4. Сопутствующие жесты	457
11.2.5.5. Распределение отрицательных жестов между группами контекстов.....	459
11.2.6. Итоги	461
11.3. Кванторные слова в жестикуляции.....	463
11.3.1. Введение	463
11.3.2. Основные типы жестов, сопровождающих кванторы	465
11.3.2.1. Квантующие жесты	465
11.3.2.2. Обозначение точки	466
11.3.2.3. Жесты, изображающие форму объектов	467
11.3.2.4. Жесты отрицания.....	471
11.3.3. Жесты и лексемы	472
11.3.4. Интерпретация полученных результатов	473
11.4. Заключение.....	479

Служебные жесты

12. Грамматика взгляда.....	485
12.1. Служебные жесты: общие замечания	485
12.2. О направлении взгляда как способе организации диалога	486
12.2.1. Поведение слушающего	486
12.2.2. Поведение говорящего	487
12.3. Постановка задачи	488
12.4. Динамика взгляда на границе реплик.....	490
12.4.1. Различие в стратегии: первый и второй говорящий.....	490
12.4.2. Провоцирующие и нейтральные реплики: глазные паттерны	492
12.5. Да-реплики и Нет-реплики	497
12.6. Взгляд и эмфаза	500
12.6.1. Эмфаза и фон	500
12.6.2. Эмфаза на границах реплик	501
12.6.3. Эмфаза во фразе.....	502
12.7. Заключение	504
13. Закрытые глаза: пунктуация и акцентуация.....	507
13.1. Введение	507
13.2. Закрывание глаз (ЗГ) как полнозначный жест	508
13.2.1. ЗГ как физиологическая реакция	508
13.2.2. ЗГ в значении 'не видеть'	509
13.2.3. ЗГ в значении 'исчезновение'	510
13.2.4. Лигатуры и включенные жесты	512

<i>13.3. ЗГ как служебный жест</i>	517
13.3.1. Постановка проблемы	517
13.3.2. Моргания и паузы	519
<i>13.4 Моргание как знак удара</i>	525
<i>13.5. Моргание и фокус внимания</i>	527
<i>13.7. Переключения как сигналы паузы и как акцентная диакритика</i>	530
13.7.1. Переключения как акцентная диакритика	530
13.7.2. Межсловные Переключения	530

Сквозные темы в жестикуляции

14. Прагматика, семантика, синтаксис	537
<i>14.1. Введение</i>	538
<i>14.2. Жесты и иллокуции</i>	538
14.2.1. Глубинные и поверхностные иллокуции	538
14.2.1.1. Глубинные иллокуции	538
14.2.1.2. Поверхностные иллокуции	539
14.2.2. Глубинные иллокуции в жестикуляции	540
14.2.2.1. Глубинные иллокуции и конфигурация ладони	540
14.2.2.2. Ассертивность и жестикуляция	541
14.2.2.3. Глубинные иллокуции и траектории движения	543
14.2.2.4. Глубинные иллокуции и направление движения	543
14.2.3. Поверхностные иллокуции в жестикуляции	547
14.2.3.1. Вертикальная ось	547
14.2.3.2. Многократность	550
14.2.4. Сочетание жестикуляционных иллокуций	554
<i>14.3. Контрастные и нейтральные контексты</i>	555
<i>14.4. (Не)определенность</i>	557
<i>14.5. Активация объекта</i>	559
<i>14.6. Удаленность объекта</i>	560
<i>14.7. Размер и количество</i>	562
<i>14.8. Сопоставление</i>	565
14.8.1. Равенство, тождество	566
14.8.2. Противопоставление	566
14.8.3. Отклонение от стандарта	568
14.8.4. Процесс сопоставления и идентификации	568
<i>14.9. Объект</i>	569
<i>14.10. Деятельность</i>	571
<i>14.11. Дистанцирование</i>	571

<i>14.12. Вид и жестикуляция</i>	573
14.12.1. Введение.....	573
14.12.2. Параметры, используемые для различения СВ vs. НСВ.....	574
14.12.2.1. Зона действия жеста и его длительность	574
14.12.2.2. Кратность жеста	575
14.12.2.3. Конфигурация ладони.....	576
14.12.2.4. Энергетика движения.....	576
14.12.3. Статистические данные	578
14.12.4. Возможные интерпретации	582
14.12.4.1. СВ vs. НСВ.....	582
14.12.4.2. Группа НСВ-глаголов	582
14.12.4.3. Группа СВ-глаголов	583
14.12.5. Заключение	585
15. Жестикуляция, или Любовь к геометрии	588
<i>15.1. Утилитарные этимоны и этимоны-абстракции</i>	588
<i>15.2. Точка</i>	591
15.2.1. Нульмерная точка vs. протяженный объект.....	591
15.2.2. Точка как финал вектора	593
<i>15.3. Отрезок</i>	593
<i>15.4. Вектор</i>	594
15.4.1. Вектор vs. отрезок.....	594
15.4.2. Вектор и центр.....	595
15.4.3. Вектор и точность.....	596
15.4.4. Ортогональные векторы	597
<i>15.5. Прямая</i>	597
15.5.1. Прямая vs. дуга	597
15.5.2. Прямая и точность	597
15.5.3. Прямая как обозначение длинного объекта	598
<i>15.6. Дуга</i>	598
<i>15.7. Окружность</i>	599
15.7.1. Симметричные окружности	599
15.7.2. Динамические окружности.....	599
15.7.3. Динамические окружности и колебания	600
15.7.4. Циклоида.....	600
<i>15.8. Плоскость</i>	601
15.8.1. Плоскость как протяженность.....	601
15.8.2. Совпадение плоскостей.....	601
15.8.3. Плоскость и точность	602

Литература	603
Список условных обозначений	620
Указатель таблиц	621
Статистические (параметрические) таблицы	621
Непараметрические статистические таблицы	635
Обобщающие таблицы	636
Указатель рисунков	638
Именной указатель	643
Предметный указатель	647
Указатель лексем, морфем и конструкций	692
 Послесловие	 704
 Summary:	
Elena A. Grishina. <i>Russian gestures from a linguistic perspective:</i> <i>A collection of corpus studies</i>	 730

Научное издание

Елена Александровна Гришина

РУССКАЯ ЖЕСТИКУЛЯЦИЯ
С ЛИНГВИСТИЧЕСКОЙ ТОЧКИ ЗРЕНИЯ

КОРПУСНЫЕ ИССЛЕДОВАНИЯ

Ответственный редактор

С. О. Савчук

Корректор и ведущий редактор

В. В. Столярова

Оригинал-макет подготовлен

В. Ю. Гусевым

Художественное оформление переплета

С. А. Жигалкина

Подписано в печать 16.10.2017. Формат 70×100 1/16.
Бумага офсетная № 1, печать офсетная, гарнитура Georgia.
Усл. печ. л. 60. Тираж 500 экз. Заказ №

Издательский Дом ЯСК

№ госрегистрации 1147746155325

Языки славянской культуры

№ госрегистрации 1037739118449

Phone: (495) 624-35-92. E-mail: lrc.phouse@gmail.com

Site: <http://www.lrc-press.ru>, <http://www.lrc-lib.ru>

ООО «ИТДГК «Гнозис»»

Розничный магазин «Гнозис» (с 10⁰⁰ до 19⁰⁰)

Москва, Турчанинов пер., д. 4, стр. 2

Тел.: +7 (499) 255-77-57, e-mail: itdgkgnosis@gmail.com

Оптовый отдел

Ул. Бутлерова, д. 17Б, оф. 313. Тел.: +7 (499) 793-58-01

e-mail: sales@gnosisbooks.ru

www.gnosisbooks.ru

vk.com/gnosisbooks



Елена Александровна Гришина (1958—2016) — лингвист, лексикограф, исследователь русской устной речи и жестикуляции. В 1980 г. окончила русское отделение филологического факультета МГУ им. М. В. Ломоносова, в 1987 г. — аспирантуру на том же факультете, в 1989 г. защитила диссертацию на тему «Структура поэтического текста с точки зрения теории речевых актов (на материале русского восьмистишия начала XX века)». С 1989 по 1993 г. заведовала редакцией словарей русского языка издательства «Русский язык». С октября 1993 года — старший научный сотрудник Института русского языка им. В. В. Виноградова РАН. С 2003 года — активный участник коллектива Национального корпуса русского языка; идеолог и разработчик устного модуля Национального корпуса русского языка (устного, акцентологического, мультимедийного корпусов), автор работ по теории жестикуляции, лингвистической типологии и комплексному анализу мультимодальной коммуникации, получивших особенно большой резонанс в последнее десятилетие.

ISBN 978-5-94457-301-8



9 785944 573018 >