

*Е. А. Христофорова*

*РГГУ, Москва*

## **АГЕНТИВНОСТЬ СЕМАНТИЧЕСКИХ КЛАССИФИКАТОРОВ В РУССКОМ ЖЕСТОВОМ ЯЗЫКЕ**

### **1. Введение**

Настоящее исследование посвящено семантическим классификаторам русского жестового языка. Семантические классификаторы в жестовых языках — особая значимая форма руки, которая относит своего референта к определенному семантическому классу, например, классу людей, животных или видов транспорта [Zwitsersloot 2003: 18]. Недавнее исследование семантических классификаторов РЖЯ [Христофорова 2016] выявило сразу несколько семантических классификаторов, которые используются для отсылки к одушевленным объектам. Соответственно области референции данных семантических классификаторов пересекаются, то есть для одного одушевленного объекта возможно употребление нескольких семантических классификаторов.

С целью разграничить сферы употребления семантических классификаторов для одушевленных объектов, была выдвинута гипотеза, согласно которой выбор между этими элементами может быть обусловлен семантической ролью аргументов классификаторного предиката, к которым отсылает классификатор. Настоящее исследование имеет своей целью изучить связь между выбором того или иного семантического классификатора для одушевленных объектов и агентивностью референта. Наличие такой связи позволит разграничить использование классификаторов и, возможно, вывести правило, по которому происходит выбор между классификаторами с одушевленными референтами.

### **2. Классификаторы в жестовых языках**

Русский жестовый язык (РЖЯ) — язык общения глухих и слабослышащих на территории России [Прозорова 2007]. Как и другие жестовые языки, РЖЯ является языком естественного

происхождения и обладает полноценной грамматикой. Жестовые языки (ЖЯ), и РЖЯ в том числе, крайне интересны в типологическом плане, так как в отличие от звуковых языков (ЗЯ), основной канал передачи информации в ЖЯ является пространственно-визуальным.

Одним из следствий пространственно-визуальной модальности ЖЯ является активное использование так называемых классификаторов [Zwitzerlood 2003]. Как уже было указано в предшествующем разделе, классификаторы в жестовых языках — особая значимая форма руки (морфема), которая относит своего референта к тому или иному классу (классу людей, животных, предметов определенной формы). Классификаторы ЖЯ позволяют использовать пространство для максимально точного описания объектов действительности и их перемещения и локализации в пространстве (подробнее об использовании классификаторов для описания перемещения и локализации объектов см. в данном разделе ниже). Традиционно выделяются следующие виды классификаторных морфем:

1. Классификаторы размера и формы (Size and Shape Specifiers)

Классификаторы размера и формы описывают объекты исключительно по его внешним признакам. Классификаторы размера и формы сложны морфологически, так как любое видоизменение конфигурации руки при реализации этих классификаторов описывает отдельные характеристики объекта. Для семантики классификатора важны минимальные отличия одной конфигурации от другой, и каждый палец в конфигурации классификаторов размера и формы можно считать морфемой.

2. Семантические классификаторы (semantic classifiers)

Семантические классификаторы жестовых языков классифицируют референтов по семантическим признакам, т. е. относят их к тому или иному семантическому классу. Они также могут отсылать к пространственным характеристикам объекта, рассматривая их как неотъемлемый компонент семантики. Традиционно считается, что семантические классификаторы диахронически восходят к классификаторам размера и формы, однако семантическим классификаторам не приписывается морфологическая сложность

в отличие от классификаторов размера и формы [Supalla 1986]. Варианты конфигураций руки при реализации одного семантического классификатора стоит рассматривать как алломорфы данного семантического классификатора, то есть фонетически<sup>1</sup> различные варианты одной и той же морфемы с полным сохранением ее значения. Разные жестовые языки могут выделять различные классы референтов по семантическому признаку, каждому из которых соответствует семантический классификатор. Так, например, в американском жестовом языке выделяется семантический класс «маленьких животных», для которого существует отдельный классификатор [Supalla 1986]. В нидерландском жестовом языке не выделяется отдельного класса для «маленьких животных», и референты с соответствующим значением подпадают под класс «одушевленных существ» [Zwitsersloot 2003]. Значения семантических классификаторов и классов, которые они отображают, могут пересекаться. Таким образом, один и тот же референт может соотноситься с несколькими семантическими классификаторами.

### 3. Классификаторы частей тела (body-part classifiers)

Классификаторы частей тела отсылают к частям тела участников речевого акта или персонажей повествования. Классификаторами частей тела могут являться как сами части тела (т. е. рассказчик описывает действия частей тела при помощи своих соответствующих частей тела), так и классификаторы размера и формы, отсылающие к частям тела. Отличительной чертой классификаторов частей тела является тот факт, что они отсылают к самим частям тела, а не к их обладателю. Соответственно, в составе классификаторных предикатов движение руки, которая

---

<sup>1</sup> Исследователи жестовых языков традиционно выделяют фонетический уровень описания по аналогии с фонетическим уровнем описания звучащих языков. Фонему жестового языка определяют как минимальный смыслообразительный элемент жеста, который не обладает самостоятельным значением. Фонемы ЖЯ могут быть представлены такими элементами, как конфигурация руки (или даже отдельных пальцев), локализация руки относительно тела говорящего, ориентация ладони, движение и немануальное маркирование (движения корпуса, головы, лица и т. п.) [Stokoe 1960].

реализует классификатор частей тела, описывает не перемещение обладателя этих частей тела, а движение конкретной части тела.

#### 4. Инструментальные классификаторы (instrumental classifiers)

Этот тип классификаторов отсылает к своему референту, изображая форму руки в момент типичных манипуляций с предметом-референтом, или же форма руки сама по себе репрезентирует предмет, с которым совершается манипуляция. Например, чтобы обозначить кружку, носитель может изобразить форму руки, в которой он как будто держит «воображаемую» кружку за ручку, или может формой руки изобразить саму кружку. Первый тип некоторые исследователи выделяют отдельно как классификаторы манипуляции (handling classifiers) [Zwitserslood 2003]. Второй тип можно также рассматривать как классификаторы размера и формы.

Объектом нашего исследования мы выбрали именно семантические классификаторы русского жестового языка, так как они участвуют в образовании так называемых классификаторных предикатов. Классификаторные предикаты — это один из видов предикативных жестов, представляющий собой иконическое описание перемещения объектов в пространстве при помощи одного или двух классификаторов. В процессе реализации классификаторных предикатов траектория движения рук иконически отражает траекторию передвижения референтов классификаторов (Пример 1). Использование классификаторных предикатов является оптимальной стратегией для описания движения или расположения объектов в пространстве.

Наряду с классификаторными предикатами исследователи выделяют неизменяющиеся предикативные жесты (plain verbs) и согласующиеся предикативные жесты (agreeing verbs) [Padden 1983]. Неизменяющиеся предикаты представляют собой предикативный жест, форма и направление которого не меняется в зависимости от контекста. Согласующиеся предикаты обязательно имеют в своем составе компонент движения. Компонент движения в составе согласующегося предикативного жеста осуществляет согласование предиката с его аргументами. Если субъект и объект действия являются непосредственными участниками речевого акта, то движение осуществляется между ними. В настоящей

работе неизменяющиеся и согласующиеся предикаты не будут рассмотрены, так как их употребление не связано с использованием семантических классификаторов, которые являются объектом нашего исследования.

Пример 1. '[Два человека] стоят напротив друг друга'. Носитель использует два классификатора «длинный и тонкий предмет» (прямой указательный палец) для обозначения двух людей в пространстве



В почти всех изученных жестовых языках были выделены семантические классификаторы и классификаторные предикаты. Для большинства хорошо исследованных жестовых языков был составлен инвентарь семантических классификаторов с подробным описанием их морфологических и семантических свойств. На материале РЖЯ работа по составлению полного инвентаря семантических классификаторов пока что не завершена [Христофорова 2016]. Сейчас имеются данные об одиннадцати семантических классификаторах, три из которых используются для одушевленных референтов (подробнее о каждом из трех классификаторов см. в разделе «Результаты»). Анализ корпуса показал, что по отношению к одним и тем же референтам в корпусе были выявлены использования разных семантических классификаторов (подробнее о корпусе см. Раздел 3). Так, в соседних клаузах в рамках одного

пересказа один и тот же референт может быть обозначен при помощи разных классификаторов (Пример 2).

ПР: КЛ(*fingerip*<sup>2</sup>):кот Сильвестр\_ВОЙТИ. КЛ(2b):кот Сильвестр\_ВЫЛЕТЕТЬ

ЛР: КЛ(В): дверной проем\_НАХОДИТЬСЯ<sup>3</sup>

*[Кот Сильвестр] вошел в дом и сразу вылетел оттуда.*

Пример 2. [*sr1\_s18 00:55:841 — 00:56:431*]<sup>4</sup> Пример отсылки к одному референту (антропоморфный кот Сильвестр) при помощи двух разных классификаторов (2 и *fingerip*) в соседних клаузах в одном пересказе

---

<sup>2</sup> Чтобы было удобнее отсылать к той или иной конфигурации руки в тексте, была разработана система нотации, которая отождествляет конфигурацию руки с похожими жестами РЖЯ, в основном числовыми жестами и буквами дактильной азбуки. Если к букве дактильной азбуки или к обозначению числа добавлен символ «b», значит при реализации описываемой конфигурации ладонь согнута. В случаях, когда не представляется возможным описать конфигурацию руки при помощи числа или буквы дактильной азбуки, используется обозначение основных черт конфигурации по-английски (например, «*fingerip*» («кончик пальца»); «*thumb*» («большой палец»)).

<sup>3</sup> Глоссы следует читать следующим образом:

Правая рука (ПР): Классификатор (конфигурация руки): референт классификатора \_ ГЛАГОЛ

Левая рука (ЛР): Классификатор (конфигурация руки): референт классификатора \_ ГЛАГОЛ

Классификаторные предикаты часто состоят из двух классификаторов, которые обозначают либо перемещение объектов (референтов классификаторов) относительно друг друга, либо движение одного объекта относительно другого фонового объекта. Соответственно, необходимо обозначать классификаторы правой и левой руки отдельно.

<sup>4</sup> Обозначения файла и времени вхождения соответствующего примера в корпусе стоит читать следующим образом: Название файла (Номер отрывка комикса — Номер информанта) Время начала примера в указанном файле — Время конца примера. С видеофайлами примеров, приведенных в настоящей статье, можно ознакомиться по следующей ссылке:

[https://drive.google.com/open?id=1d0gF3\\_i0fbffdvf2iYWF\\_pil2w9cYDSv](https://drive.google.com/open?id=1d0gF3_i0fbffdvf2iYWF_pil2w9cYDSv)

Мы предположили, что выбор семантического классификатора для одушевленного объекта может быть связан с семантической ролью аргумента классификаторного предиката, к которому отсылает классификатор. Прежде чем перейти непосредственно к исследованию данного вопроса, обратимся к определению семантических ролей. Семантическая роль — это совокупность семантических свойств, отражающих способ участия аргумента в описываемой предикатом ситуации [Fillmore 1972: 23]. Все описанные Ч. Филлмором семантические роли применимы для описания аргументных структур предикатов жестовых языков. И. Звитсерлоод рассматривает аргументы при классификаторных предикатах как имеющие семантическую роль «Темы» (Theme) [Zwitzerlood 2003: 150]. Тема — семантическая роль, приписываемая объектам, находящимся в пространстве или перемещающимся в нем. При этом тематический аргумент, в отличие от Пациенса, не меняет своей формы или состояния в результате действия, описываемого предикатом. Звитсерлоод указывает в своей работе, что все классификаторные предикаты описывают абстрактное перемещение объектов в пространстве и, соответственно, аргументы при классификаторных предикатах не могут иметь семантическую роль «Агенса» (Agent). Агенса — семантическая роль, приписываемая инициатору и исполнителю действия. В рамках настоящего исследования мы придерживаемся другой точки зрения, которая подробно описана в разделе «Результаты». Остальные семантические роли, которые фигурируют в модели Филлмора, в настоящей работе не рассматриваются. Анализ семантических ролей референтов семантических классификаторов для одушевленных объектов позволит подтвердить или опровергнуть гипотезу о связи между семантической ролью референта и выбором семантического классификатора для этого референта.

### **3. Методология**

Основным материалом исследования является корпус видеозаписей пересказов, записанный при участии носителей РЖЯ. Корпус был собран В. И. Киммельманом в 2011 году. Всего в создании корпуса поучаствовало 13 носителей РЖЯ, каждый из которых пересказал четыре небольших отрывка мультфильма «Много шума из-за канарейки» ("Canary Row", 1950). Для каждой

из видеозаписей были созданы несколько уровней (так называемых «слоев») аннотаций в программе ELAN. При участии переводчиков и носителей РЖЯ были созданы аннотации для отдельных лексических жестов правой и левой рук, а также поклаузальный перевод пересказов [Kimmelman 2014].

В процессе исследования семантических классификаторов РЖЯ к уже существующим аннотациям были добавлены слои для описания характеристик семантических классификаторов:

- конфигурация классификатора правой руки
- референт классификатора правой руки
- семантическая роль референта классификатора правой руки
- основные семантические признаки референта классификатора правой руки
- конфигурация классификатора левой руки
- референт классификатора левой руки
- семантическая роль референта классификатора левой руки
- основные семантические признаки референта классификатора левой руки

Необходимо отметить, что раздельное описание жестов правой и левой рук является необходимым для аннотирования жестовой речи. Такой способ описания обусловлен тем, что, в отличие от звучащей речи, жестовые языки «нелинейны» и часто используют сразу два основных артикулята, то есть две руки [Meier 2012]. Соответственно, разные лексические значения могут передаваться одновременно при помощи разных рук, что требует отдельного описания жестов правой и левой руки.

В процессе анализа конфигураций руки было выявлено, что у одной конфигурации может быть несколько вариантов реализации. Эти варианты имеют незначительные фонетические различия, но общую для всех семантику и дистрибуцию. Так как в настоящей работе рассматриваются исключительно семантические классификаторы, мы можем рассматривать варианты реализации одной конфигурации как алломорфы классификатора.



Под основными семантическими признаками референтов подразумевались те признаки референта, которые соотносятся с выбором данного семантического классификатора. Так, для классификатора «2» с референтом «человек» на слое «основные семантические признаки» будет обозначено «наличие двух ног», а для классификатора «500» с референтом «шар» на этом слое будет обозначено «объемный объект».

#### **4. Результаты**

В процессе обработки и анализа корпуса были выделены одиннадцать семантических классификаторов, три из которых отсылают к агентивным референтам [Христофорова 2016]. Остальные восемь семантических классификаторов, обнаруженных в корпусе, имеют исключительно неодушевленных референтов. Как уже было указано во разделе 2, референтам семантических классификаторов традиционно приписывается семантическая роль Темы, так как классификаторный предикат рассматривается как описание абстрактного перемещения объектов в пространстве [Zwitzerlood 2003]. Однако мы предполагаем, что некоторые семантические классификаторы РЖЯ имеют семантику, прямо указывающую на потенциальную способность своих референтов быть инициаторами и контролерами действия, то есть семантику одушевленности. Если употреблен семантический классификатор со значением одушевленности и по семантике и дистрибуции предиката мы можем достоверно установить, что референт классификатора является в данном конкретном случае контролером действия, то мы считаем, что мы можем приписывать референту классификатора семантическую роль Агенс. В случаях, когда способность контролировать действие никак не выводится из семантики классификатора, аргументу при предикате, к которому отсылает рассматриваемый классификатор, присваивается семантическая роль Тема.

В данной работе рассматриваются три семантических классификатора «2», «1» и «fingertip», для каждого из которых были выявлены одушевленные референты в корпусе. Несмотря на то, что для всех трех классификаторов можно выделить общие семантические признаки референтов, для некоторых одушевленных референтов в корпусе найдены отсылки при помощи каждого из этих семантических классификаторов. Возникает вопрос, может

ли выбор между этими классификаторами быть обусловлен не только семантическими свойствами референта, но и семантической ролью аргумента предиката, к которому отсылает классификатор. Имея данные о семантических ролях референтов классификаторов (см. раздел «Методология»), мы сопоставили их с выбором того или иного семантического классификатора. В результате анализа корпуса мы получили данные, которые отображены в Таблице 1.

Таблица 1. Соотношение количества референтов с семантическими ролями Агенс и Тема для каждого из рассматриваемых классификаторов

Семантическая роль референта	Семантические классификаторы		
	«2»	«1»	«fingertip»
Агенс	115 (65%)	23 (57%)	13 (54%)
Тема	62 (35%)	17(43%)	11 (46%)
сумма	177	40	24

Данные в Таблице 1 показывают, что агентивность участника не влияет на выбор одного из трех рассматриваемых классификаторов. Также несложно заметить, что у всех трех классификаторов наблюдается тенденция к маркированию референта с семантической ролью Агенс. Тем не менее, у каждого из классификаторов есть свои особенности употребления, которые подробно рассматриваются далее в настоящем разделе.

#### 4.1. "Двуногий" классификатор

Основная функция «двуногого» классификатора — это описание одушевленных существ с двумя ногами (пример 3). Границы референции этого классификатора до сих пор определены крайне нечетко, но основными референтами являются люди или антропоморфные существа (инопланетяне, двуногие животные и т. д.). Одним из свойств «двуногого» классификатора является тот факт, что все референты этого классификатора — одушевленные существа, способные контролировать действие. Это, однако, не значит, что референты всегда являются агенсами. В 35% случаев из найденных в корпусе (62/177) классификатор отсылает к референтам с ролью Тема. Например, при описании падения человека с крыши этот классификатор допустим, хотя человек не контро-

лирует свое передвижение в пространстве (пример 3). В подобном контексте мы рассматриваем референт данного классификатора как «Тему», так как, с одной стороны человек не контролирует свое падение (то есть он не может носить семантическую роль Агенса), но с другой стороны человек не претерпевает никаких изменений (то есть не имеет семантическую роль Пациенса). Противопоставление семантических ролей Тема и Пациент является предметом многочисленных дискуссий. В рамках настоящего исследования мы рассматриваем Пациент как семантическую роль аргумента, который меняет свое состояние и/или форму под воздействием события (или действия), описываемого предикатом. Так как рассматриваемые нами классификаторные предикаты описывают перемещение объектов в пространстве, семантическая роль Пациент не встречается среди референтов классификаторов.

В случае употребления «двуногого» классификатора мы всегда можем с уверенностью сказать, что описываемое существо способно выступать в качестве агенса.

Пример 3. [сг7-s12 00:35:292 — 00:35:792]

Употребление классификатора «2»



ПР: КЛ(2): кот Сильвестр\_ПАДАТЬ  
'Кот Сильвестр упал.'

Количество вхождений в корпусе: 177

Возможные конфигурации: 2 Y; 2b b

Семантические роли референтов: Агенса — 115 (65%);  
Тема — 62 (35%)

Основные семантические признаки референтов: одушевленность; наличие двух нижних конечностей

#### 4.2. *Длинный и тонкий предмет*

Пример 4. [cr2-s10 00:57:084 — 00:57:484] Употребление классификатора «1»



*ПР: КЛ(1): канарейка Твитти\_УБЕЖАТЬ*

*ЛР: КЛ(В): стена дома\_НАХОДИТЬСЯ*

‘Канарейка Твитти убежала за дом.’

Количество вхождений в корпусе: 40

Возможные конфигурации: 1 В; 1b D

Семантические роли референтов: Агенса — 23 (57%);  
Тема — 17 (43%)

Основные семантические признаки референтов: продолговатая форма объекта

Данный классификатор описывает длинные и тонкие предметы. Чаще всего он так же, как и «двуногий» классификатор, отсылает к человеку или антропоморфному существу (пример 4), но существует значительное различие в семантике этих двух классификаторов. В отличие от классификатора «2», описанного выше, классификатор длинных и тонких предметов потенциально способен отсылать к любым тонким и длинным предметам

(палкам, карандашам и т. п.). В 17 случаях употребления этого классификатора из 40 найденных длинным и тонким предметом является не человек и не антропоморфное существо, а предмет (труба, балка и т. п.) (пример 5).

Пример 5. [cr2 — s18 00:16:611 — 00:17:921] Употребление классификатора «1» для неодушевленных предметов



*ПР: КЛ(2): кот Сильвестр\_ЛЕЗТЬ*

*ЛР: КЛ(1): труба\_НАХОДИТЬСЯ*

*‘Кот Сильвестр залез по трубе.’*

В случае этого классификатора в отрыве от контекста мы не можем с уверенностью сказать, может ли референт этого классификатора являться контролером действия или он является неодушевленным объектом, перемещающимся в пространстве. По этой причине в данном исследовании референты этого классификатора могут рассматриваться только как потенциально агентивные.

4.3. Точка в пространстве

Пример 6. [cr1-s21 00:42:390 — 00:43:080]  
Употребление классификатора «fingertip»



ПР: КЛ(fingertip): кот Сильвестр\_ВОЙТИ  
ЛР: КЛ(В): стена дома\_НАХОДИТЬСЯ  
'Кот Сильвестр входит в дом.'

Количество вхождений в корпусе: 24

Возможные конфигурации: fingertip 4, 1b, 1bD

Пояснение: во всех трех случаях — фокус на кончике пальца. При этом у алломорфа 1 и 1b, в отличие от описанного выше классификатора «1», ориентация самого указательного пальца не соответствует положению тела референта, а только описывает перемещение точки в пространстве, отдаленно напоминая этим дейктические жесты.

Семантические роли референтов: Агенс — 13 (54%);  
Тема — 11 (46%)

Основные семантические признаки референтов: наличие объекта в пространстве; предположительно нахождение на большом расстоянии от точки обзора.

Классификатор «точка в пространстве» обладает наиболее нейтральной семантикой — наличие объекта в пространстве и его перемещение (пример 6). Референтом данного классификатора

может являться объект любой формы. Классификатор «точка в пространстве» может отсылать как к одушевленным, так и к неодушевленным объектам. Часто использование именно этого классификатора связано с описанием перемещения объекта, который находится вдали от рассказчика или вдали от точки обзора места событий.

Как и классификатор «длинный и тонкий предмет», употребление этого классификатора не сообщает нам никакой информации о том, способен ли референт быть агенсом действия. Несмотря на то, что во всех 13 (54%) случаях употребления данного классификатора референт был контролером действия, мы считаем его лишь потенциально агентивным, так как есть примеры использования данного классификатора для неодушевленных объектов. Соответственно данные ситуации следует рассматривать как абстрактное описание перемещения объектов в пространстве.

## **5. Заключение**

Все три классификатора могут быть использованы для отсылки к Агенсу. Однако только в случае использования «двуногого» классификатора «2» есть обязательная отсылка к одушевленности референта. Соответственно, только референт классификатора «2» может обладать семантической ролью Агенс, если референт является контролером и инициатором движения, описываемого предикатом. Остальные два классификатора могут быть лишь потенциально агентивными в силу того, что в их семантику не заложена информация о способности референта контролировать действие, то есть о его одушевленности. Классификаторные предикаты, в составе которых есть классификаторы «1» и «finger tip», описывают абстрактное перемещение объектов в пространстве, и аргументы при данных предикатах имеют по умолчанию семантическую роль Тема, даже если описываемый референт является контролером движения в действительности. Таким образом, для фразы 'Канарейка Твитти убежала за дом' (Пример 4) с использованием классификатора «1» более точным переводом будет 'Длинный и тонкий объект переместился за широкий и плоский объект'. При данном прочтении лишь предшествующий контекст может подсказать нам, что классификатор «1» отсылает к одушевленному объекту, который в данном случае является контро-

лером действия. Так как без опоры на контекст мы не можем охарактеризовать агентивность референта, ему по умолчанию приписывается роль Тема. Представим ситуацию, в которой фраза ‘Канарейка Твитти убежала за дом’ передана при помощи классификатора «2» для отсылки к канарейке. Так как среди референтов классификатора «2» в рассматриваемом нами корпусе есть референт ‘канарейка Твитти’, подобное предположение имеет право на существование. Прочтение такой фразы могло бы быть следующим: ‘Двуногий одушевленный объект переместился за широкий и плоский объект’. При данной трактовке нет сомнений в способности референта классификатора «2» быть Агенсом вне зависимости от контекста.

Мы также предполагаем, что остальные восемь обнаруженных семантических классификаторов тоже могут описывать одушевленных референтов. Благоприятным контекстом для этого может стать специфическая форма одушевленного объекта. Например, мы не исключаем, что объемные одушевленные референты круглой формы могут быть описаны носителями РЖЯ при помощи классификатора «500», который используется в аналогичных контекстах для неодушевленных объектов [Христофорова 2016]. Для проверки данного предположения необходимо расширить элицикативный материал для сбора новых данных о классификаторах РЖЯ. В новом элицикативном материале должны быть одушевленные референты разных форм и в разных семантических ролях. Тем не менее, мы утверждаем, что, если среди основных семантических признаков референтов классификатора нет одушевленности, классификатор может считаться лишь потенциально агентивным.

## Литература

- Зайцева 1991 — Г. Л. Зайцева. Дактилология. Жестовая речь. Учебное пособие для педагогических институтов. М.: Просвещение, 1991. [G. L. Zaitseva. Daktilologiiia. Zhestovoiia rech' [Dactylology. Finger speech]. Uchebnoe posobie dlia pedagogicheskikh institutov. M.: Prosveshchenie, 1991].
- Прозорова 2007 — Е. В. Прозорова. Российский жестовый язык как предмет лингвистического исследования // Вопросы языкознания 1, 2007. С. 44–61. [E. V. Prozorova. Rossiiskii zhestovyi iazyk kak predmet lingvisticheskogo issledovaniia [Russian sign language as an object of the linguistic research] // Voprosy iazykoznaniiia 1, 2007. P. 44–61].



- Христофорова 2016 — Е. А. Христофорова. Семантические классификаторы РЖЯ. Курсовая работа, РГГУ, М., 2016. [E. A. Khristoforova. Semanticheskie klassifikatory RZhYa [Semantic classifiers of the Russian sign language]. Kursovaia rabota, RGGU, M., 2016].
- Fillmore 1972 — С. Fillmore. Types of lexical information // D. Steinberg, L. Jacobovitz (eds.). Semantics. An interdisciplinary reader in philosophy, linguistics and psychology. Cambridge: Cambridge University Press, 1972.
- Kimmelman 2014 — V. Kimmelman. Information structure in Russian Sign Language and Sign Language of the Netherlands. PhD Thesis, University of Amsterdam, Amsterdam, 2014.
- Meier 2012 — R. P. Meier. Language and modality // R. Pfau et al. (eds.). Sign Language. An International Handbook. Berlin — New York: Mouton de Gruyter, 2012. P. 574–601.
- Nyst 2007 — V. Nyst. A Descriptive Analysis of Adamorobe Sign Language (Ghana). PhD Dissertation, University of Amsterdam. Utrecht: LOT, 2007.
- Padden 1983 — C. A. Padden. Interaction of Morphology and Syntax in American Sign Language. PhD Dissertation, University of California at San Diego, San Diego, 1983.
- Stokoe 1960 — W. Stokoe. Sign Language Structure: An Outline of the Visual Communication Systems of the American Deaf // Studies in Linguistics, Occasional Papers 8. Silver Spring, MD: Linstok Press, 1960. P. 3–37.
- Supalla 1986 — T. R. Supalla. The Classifier System in American Sign Language // C. Craig (ed.). Noun Classes and Categorization: Proceedings of a symposium on categorization and noun classification, Eugene, Oregon, 1986. P. 181–214.
- Zwitsersloot 2003 — I. Zwitsersloot. Classifying Hand Configurations in Nederlandse Gebarentaal (Sign Language of the Netherlands). PhD Dissertation, Utrecht University, Utrecht: LOT, 2003.