

LINGUA Y GESTO EN LA MODALIDAD LINGÜÍSTICA SIGNADA

MARIA JOSEP JARQUE¹
Universitat de Barcelona
mj_jarque@ub.edu

RESUMEN

El presente trabajo analiza el papel del gesto en procesos de lexicalización y gramaticalización en las lenguas de signos, concretamente, con relación a los *verbos policomponentales* –más conocidos como *predicados clasificadores*. Describimos su estructura conceptual, el uso del espacio, su combinación con la acción construida y la ordenación sintáctica con otros constituyentes en la frase. Ilustramos las características con ejemplos de la lengua de signos catalana (LSC) procedentes de textos narrativos elicitados a partir de la historia de la rana. Finalmente, analizamos el estatus lingüístico de los diferentes componentes, destacando la particular combinación de elementos gestuales y elementos lingüísticos en este tipo de construcciones.

PALABRAS CLAVE: clasificador, acción construida, gesto, lengua signada, lengua de signos catalana, verbo policomponental

LANGUAGE AND GESTURE IN THE SIGNED MODALITY

ABSTRACT

This paper addresses the role of gesture in lexicalization and grammaticalization processes in signed languages. Specifically, it focuses in the *polycomponential verbs*, the so-called *classifiers predicates*. We examine their conceptual structure, the use of space, the combination with constructed action and the syntactic ordering with other constituents in the sentence. We illustrate their features through examples drawn from Catalan Sign Language (LSC) narratives elicited using the Frog Story. Finally, we discuss the linguistic status of the different components, stressing the particular combination of gestural and linguistic elements in this type of constructions.

KEY WORDS: Catalan Sign Language, classifier, constructed action, gesture, polycomponential verb, signed language

¹ El presente trabajo se enmarca en las actividades del grupo reconocido APRELS de la Facultat de Formació del Professorat (Universitat de Barcelona) y ha recibido el apoyo de AGAUR (Agència de Gestió d'Ajuts Universitaris i de Recerca) de la Generalitat de Catalunya –código 2009SGR830– y ARCE (Agrupació de Recerca en Ciències de l'Educació) de la Universitat de Barcelona. La autora quiere agradecer la colaboración de la Fundació ILLESCAT (Centre d'Estudis de la llengua de signes de Catalunya), especialmente a Judit Farrerons por su colaboración, y a Josep M. Segimon y Encarna Serrano por ceder su imagen en las fotografías.

1. INTRODUCCIÓN

Las lenguas de signos constituyen sistemas lingüísticos naturales, en el sentido que han emergido y evolucionado en el seno de las diferentes comunidades de personas sordas y sordociegas, con independencia de las lenguas orales del entorno. Con la publicación de la obra seminal de William Stokoe *Sign Language structure: An outline of the visual communication systems of the American deaf* en 1960, se inicia su investigación lingüística con métodos modernos.

La panorámica general que emerge a partir de la investigación inicial sobre las lenguas de signos llevada a cabo en los setenta y ochenta representa una evolución desde una “perspectiva de compatibilidad con la lengua oral” a una “perspectiva diferencial de las lenguas de signos” (Karlsson 1984, citado en Vermeerbergen 2006). Mientras las primeras investigaciones se dirigían a demostrar el carácter lingüístico de las lenguas de signos y a erradicar cualquier sospecha de caracterización gestual, investigaciones recientes, sin embargo, ponen de manifiesto el papel crucial del gesto en las estructuras lingüísticas signadas. Esta visión ha sido favorecida por diferentes aproximaciones a las lenguas de corte cognitivo y funcional que reconocen el papel fundamental del gesto en la comunicación humana y en la cognición en general.

En el presente artículo expondré algunas de las principales contribuciones a la descripción lingüística de las lenguas de signos que abordan el papel del gesto. En particular, el gesto como materia prima en los procesos de lexicalización/gramaticalización y la presencia de elementos gestuales en la expresión del movimiento y la locación en las construcciones con *verbos policomponenciales* –también denominados *clasificadores* o *predicados clasificadores*.

Ilustraré las descripciones con datos provenientes del análisis de cuatro narraciones en lengua de signos catalana (o LSC), elicítadas a partir del conocido libro de imágenes *Frog, where are you* (Mayer 1969). La historia, ilustrada sin palabras, cuenta la aventura de un niño que ha perdido su rana y se adentra en el bosque para buscarla en compañía de su perro. Los informantes son personas sordas que tienen la lengua de signos catalana como primera lengua y forman parte del movimiento asociativo sordo.

El artículo está estructurado en diez apartados. En la Sección 2 realizaré una breve introducción a la modalidad signada, destacando el impacto de las características de los articuladores y de la recepción visual en las estructuras lingüísticas. En la Sección 3 introduciré el papel del gesto en los procesos de gramaticalización en las lenguas de signos. Los apartados siguientes comprenden una descripción de los verbos policomponenciales: componentes de significado, denominaciones y tipología (Sección 4); su estructura conceptual (Sección 5), la selección de la Figura (Sección 6), el uso del espacio que realizan y su combinación con la *acción construida* (Sección 7), el orden de constituyentes en los eventos de

movimiento y locación (Sección 8) y, finalmente, su estatus lingüístico (Sección 9). Cerraremos el artículo con un apartado de síntesis y conclusiones.

2. LA MODALIDAD LINGÜÍSTICA SIGNADA

La mayor aportación de William Stokoe y colaboradores (Stokoe 1960; Stokoe Casterline y Croneberg 1965) consistió en el análisis de los signos como resultado de la combinación de elementos fonológicos discretos que pertenecen a un número limitado de categorías. En particular, analizó los signos como unidades léxicas formadas por tres parámetros formativos, equivalentes funcionales a los fonemas de las lenguas orales: (1) la forma de la(s) mano(s) –denominada *configuración de la mano*–, (2) la posición de la(s) mano(s) en el cuerpo del signante o en el espacio a su alrededor –denominada *lugar de articulación*– y (3) el movimiento que realiza(n) la(s) mano(s) o brazo(s), denominado *movimiento*.²

Posteriormente, la investigación lingüística ha añadido otros parámetros, como la *orientación* de la(s) mano(s) o el denominado globalmente *componente no manual*. Este último incluye el movimiento del resto de articuladores: las cejas, los labios, la cabeza, el torso, etc. Sin embargo, en la secuencia lingüística visible los mismos articuladores también pueden aparecer como articuladores independientes ejerciendo de forma simultánea y/o secuencial diferentes funciones lingüísticas. A modo de ejemplo, citamos algunas funciones que son llevadas a cabo en la lengua de signos catalana:

- ambas manos, representando a entidades diferentes moviéndose de forma independiente y paralela en el espacio, con una tensión muscular específica, una orientación, etc.;
- las cejas, como marcadores de modalidad oracional (preguntas, órdenes, declarativas), o de funciones informativas (tópico, foco, etc.);
- la cabeza, como marcador de negación oracional, de citación o de expresión de diferentes perspectivas en el discurso;
- los labios, expresando información de tipo adverbial (manera o cantidad);
- la lengua, como marcador aspectual, o de existencia;
- los ojos, cuya dirección de la mirada puede expresar “concordancia gramatical” o papeles temáticos en la oración, fronteras sintácticas, etc.;

Como ilustra esta relación, la capacidad de manipular partes del cuerpo de forma simultánea y de percibir las posibilita un grado mayor de simultaneidad en la composición de las estructuras lingüísticas en las lenguas de signos (Janzen 2006). Específicamente, tal como indica Liddell (2003) la movilidad y la visibilidad de las manos constituye una de las diferencias articulatorias clave entre las lenguas habladas y las lenguas signadas.

² Stokoe (1960) denominó estas unidades sublexicales *aspect* y los tres tipos *dez*, *sig* y *tab*, respectivamente.

Por otro lado, el carácter visible del sistema articulatorio de las lenguas de signos permite un mayor nivel de relación icónica entre el mundo conceptual y la expresión lingüística en todos los niveles del lenguaje (Janzen 2006). En este sentido, tanto en los esquemas de acción como en los atributos visibles, la imaginaria visual es altamente saliente, y las manos y cuerpos de los signantes se adecuan para reflejar esta imaginaria icónicamente (Cuxac 2000; Cuxac y Sallandre 2007; Taub 2001; P. Wilcox 2000).

Particularmente el trabajo de Taub (2001) sobre la lengua de signos americana ha arrojado luz sobre las estructuras cognitivas corporeizadas y sobre como la iconicidad interactúa con la metáfora. Según Taub, la manera como la iconicidad y la metáfora se combinan para crear un doble mapeo constituye una característica específica de las lenguas de signos. La iconicidad de los signos tomada a partir del dominio fuente puede ser directamente manipulada de tal manera que las expresiones metafóricas son una combinación de un mapeo icónico entre el dominio origen y los articuladores, y un mapeo metafórico entre el dominio origen y el dominio destino (Jarque 2005).

Por otro lado, también los articuladores visibles en movimiento se conceptualizan y se convierten en un elemento importante de representaciones metonímicas que interactúan con la metáfora y la iconicidad (Moriyón, Fernández-Viader y Codorniu 2006; P. Wilcox 2004; Wilcox, Wilcox y Jarque 2003).

3. GRAMATICALIZACIÓN DEL GESTO EN LAS LENGUAS DE SIGNOS

Pfau y Steinbach (2006) presentan una síntesis de los estudios que abordan procesos de gramaticalización en las lenguas de signos, identificando aquellos que son independientes de la modalidad signada y aquellos que son específicos. Entre los primeros estarían la incorporación de elementos paralingüísticos que son gramaticalizados. Entre las diferencias, destacan un uso mayor por parte de las lenguas de signos, así como la lexicalización de gestos, que posteriormente adquieren una función gramatical.

En este sentido, en diferentes trabajos, Wilcox (2002, 2004, 2009 *inter alia*) propone dos rutas de incorporación de elementos gestuales en el sistema lingüístico de las lenguas de signos. En la primera ruta, un gesto citable o improvisado se convierte en un elemento léxico y, posteriormente, adquiere una función gramatical. La metonimia sería el proceso cognitivo subyacente que enlaza las cadenas de extensiones semánticas. Estas extensiones estarían motivadas por inferencias pragmáticas y metáforas conceptuales (Wilcox, Rossini y Pizzuto 2010).

Como ejemplo de esta primera ruta, estaría la gramaticalización de algunos marcadores de modalidad epistémica en la lengua de signos americana (o ASL), como FUTURE 'futuro', CAN/COULD 'poder' y MUST/SHOULD 'deber', que detallamos en (1) (Janzen y Shaffer 2002).

- (1) Trayectorias de gramaticalización en ASL
- a. gesto 'marchar' > verbo 'marchar' > morfema gramatical 'futuro'
 - b. gesto 'fuerte' > morfema léxico 'fuerte' > morfema gramatical 'poder' > epistémico 'poder'
 - c. gesto 'deber' > verbo 'deber' en LSF³ antigua > LSF/ASL 'deber' > epistémico 'deber'

También se han identificado procesos de gramaticalización de marcadores modales en la lengua de signos italiana (o LIS) y en la lengua de signos catalana (Jarque y Fernández-Viader 2007; Wilcox, Rossini y Pizzuto 2010; Wilcox, Shaffer, Jarque, Segimon, Pizzuto y Rossini 2000).

Por el contrario, en la segunda ruta, un elemento gestual entra en el sistema gramatical sin pasar por una etapa como pieza léxica. La fuente gestual puede ser la manera de movimiento de un gesto manual o signo o gestos faciales, de labios u ojos. La trayectoria de desarrollo se iniciaría en el gesto, posteriormente pasaría a la prosodia/entonación y, finalmente, se convertiría en un morfema gramatical. El principal proceso cognitivo que operaría en la Ruta 2 sería la relación de autonomía/dependencia descrita por Langacker (1987).

Un ejemplo de esta segunda ruta lo constituye la gramaticalización de tópicos descrita por Janzen (1998) para la ASL, a partir del gesto facial que acompaña las preguntas en inglés y que reproducimos en (2).

- (2) gesto de pregunta > preguntas sí-no > tópicos dominio pragmático > tópicos dominio sintáctico > tópicos dominio textual

Estas investigaciones muestran que los principios que gobiernan los procesos de gramaticalización son muy similares entre las lenguas habladas y las lenguas signadas (Cf. Bybee, Perkins y Plagiuca 1994). Pero, por otro lado, se observan divergencias relacionadas con la "selección" de diferentes palabras como fuente de gramaticalización, la importancia del gesto como materia prima en los procesos de lexicalización y gramaticalización, el papel que lleva a cabo la iconicidad, las "necesidades gramaticales" de las lenguas de signos, etc. (Meir 2003; Pfau y Steinbach 2006; Sexton 1999; Wilcox 2002, 2004).

En este sentido, por ejemplo, es particularmente interesante y excepcional la trayectoria de gramaticalización del signo PERSONA en la lengua de signos israelí como pronombre marcado con caso (Meir 2003).

- (3) nombre PERSONA > nombre co-referencial > pronombre en posición de objeto > pronombre marcado con caso

³ Las lenguas de signos también son denominadas por las glosas o acrónimos correspondientes. LSF corresponde a lengua de signos francesa. La lengua de signos americana (o ASL) deriva, en parte, de la LSF antigua.

Meir (2003) indica que mientras los marcadores de caso en las lenguas habladas normalmente evolucionan a partir de nombres denotando relaciones espaciales o ciertos verbos de movimiento, las lenguas de signos son menos proclives a gramaticalizar adposiciones espaciales. Las razones esgrimidas son diversas. En primer lugar, las lenguas de signos no “necesitan” adposiciones para expresar relaciones espaciales debido al uso del espacio y de los verbos clasificadores (o *policomponenciales*). En segundo lugar, la forma de los signos denotando partes del cuerpo perfila el órgano físico más que sus propiedades. Es por ello que Meir (2010) ha argumentado como la iconicidad juega un papel en el cambio léxico diacrónico, restringiendo posibles procesos de gramaticalización.

Hasta aquí hemos mostrado como elementos gestuales experimentan procesos de gramaticalización, posteriormente a la lexicalización en el caso de gestos manuales y se transforman en elementos lingüísticos funcionales. En los siguientes apartados, sin embargo, describiremos un tipo de verbo en las lenguas de signos que codifica relaciones espaciales y del movimiento, en que los elementos gestuales “conviven” con los elementos lingüísticos configurando una construcción compleja: los signos policomponenciales.

4. VERBOS POLICOMPONENCIALES: COMPONENTES, DENOMINACIONES Y TIPOLOGÍA

La investigación sobre las lenguas de signos ha identificado una categoría de verbos que tiene como característica distintiva la combinación de un abanico de unidades de significado que denotan figura, fondo, movimiento, locación, orientación, dirección, manera, aspecto, extensión, forma, distribución, etc. (Engberg-Pedersen 1993; Schembri 2003). Es por ello que algunos trabajos, utilizan el término *verbos polimorfémicos* (Engberg-Pedersen 1993) y especialmente a partir de Slobin et al. (2001) *signos policomponenciales* (Slobin et al. 2003; Quinto-Pozos 2007a, 2007b; Quinto-Pozos y Mehta 2010) o *verbos policomponenciales* (Schembri 2003). Además muestran un cierto grado de similitud entre la configuración del signo y las características percibidas, o imputadas, del referente.⁴ Por ello, otra denominación que reciben es *verbos ilustradores* ('depicting verbs' en Liddell 2003).

Tradicionalmente, las investigaciones los han definido como signos complejos formados por al menos dos morfemas que pueden ser expresados simultáneamente. En primer lugar, un morfema expresado fonológicamente por una configuración de la mano particular –o una combinación de ambas manos–

⁴ Este tipo de construcciones han sido identificadas en más de treinta lenguas de signos (Schembri 2003). Sin embargo, el estado de la investigación actual sobre las lenguas de signos no ha dilucidado todavía si la existencia de este tipo de construcciones es un rasgo distintivo de la modalidad signada. De hecho, la lengua de signos adamorobe en Gana hace un uso limitado de signos policomponenciales de manipulación y no utiliza signos policomponenciales de entidad (Nyst 2007).

que denota una característica saliente de la entidad, como por ejemplo, el número de ruedas en un vehículo, o el número de extremidades inferiores. Esta aparente función “categorizadora” llevó a la investigación inicial a denominarlos *clasificadores* ('classifiers'), *signos clasificadores*, *verbos clasificadores*, o bien *predicados clasificadores*⁵ (Frishberg 1975; Supalla 1978 *inter alia*), sobre la base de los paralelismos con los predicados clasificatorios de las lenguas como el navajo y otras lenguas atabascanes (Cf. Allan 1977).⁶

En segundo lugar, estarían formados por un morfema realizado fonológicamente bien mediante un movimiento dirigido a través del espacio sígnico (que denotaría un movimiento de trayectoria del referente o referentes en el espacio), bien por un movimiento breve dirigido hacia una ubicación específica en él (que denotaría información sobre la ubicación o locación de la entidad) (Emmorey 2002; Engberg-Pedersen 1993; Perniss 2007; Supalla 1986).

Existe un buen número de clasificaciones de estos verbos complejos, algunas parten de la información semántica codificada en la configuración de la mano, mientras que otras investigaciones tienen en cuenta el diferente comportamiento morfosintáctico.⁷ Estos verbos corresponderían al tipo 2 de verbos espacio-locativos en la tipología verbal de la LSC propuesta por Morales-López et al. (2005). Nosotros adoptamos para la lengua de signos catalana la clasificación propuesta por Schick (1990) para la ASL⁸, que distingue tres tipos de categorías de verbos policomponenciales:

(i) *Verbos policomponenciales de descripción viso-geométrica*⁹: proporcionan información sobre las características geométricas del objeto. La selección de la unidad de configuración de medida y forma está basada en características del referente, como la relativa profundidad y amplitud. Por ejemplo, al inicio del texto el signante describe el recipiente en el que se encuentra la rana (original en la

⁵ La denominación más extendida en la actualidad sigue siendo *clasificador* a pesar del consenso sobre su falta de adecuación. Remitimos al lector a Engberg-Pedersen (1993) y Schembri (2003) para una discusión en profundidad sobre la inadecuación del término. Otras denominaciones tampoco satisfactorias son *signo productivo* (Brennan 1990), *verbo polimorfémico* (Engberg-Pedersen 1993), *predicado polisintético* (Collins-Ahlgren 1990; Vallin 1990) o *predicado espacio-locativo* (Liddell y Johnson 1987).

⁶ Sin embargo, la investigación sobre las lenguas polisintéticas ha puesto de manifiesto que el navajo no es una lengua con clasificadores.

⁷ La tipología de verbos policomponenciales ha generado mucho debate en la literatura especializada sobre el número, las denominaciones, las características morfosintácticas, etc.

⁸ Esta clasificación ha sido adoptada también en Schembri (2003) para AUSLAN (lengua de signos australiana) y en Morales-López et al., (2000) para la LSE (lengua de signos española).

⁹ En otros trabajos son denominados *clasificadores de medida y forma* (SASS 'Size and shape classifiers') (Brennan 1990; Schick 1990; Supalla 1986).

Figura 1a), mediante la producción de un verbo policomponencial (VP) que consiste en una descripción de la medida y forma de éste (Figura 1b).



Fig.1a. Escena inicial de presentación de los personajes (Mayer 1969)



Fig.1b. Descripción del recipiente donde se halla la rana

(ii) *Verbos policomponenciales de manipulación* ('verbs of handling'): representan la interacción con el objeto, codificando un evento transitivo¹⁰. La selección de la configuración está influenciada por dos factores: (1) la parte del paciente o tema que es manipulado; y (2) las características de la parte del cuerpo del agente que manipula el argumento paciente o tema. En función de la prominencia de la manipulación del instrumento o del movimiento que este realiza en la predicación, se selecciona una configuración u otra. Así, por ejemplo, en la Figura 2b, observamos como el signante de la LSC, en búsqueda de la rana en la habitación, produce la configuración de la mano que corresponde a la forma que adoptan las manos sosteniendo una bota en el aire. La ilustración original del cuento aparece en la Figura 2a.



Fig.2a. Escena de la búsqueda en la habitación (Mayer 1969)



Fig.2b. VP de manipulación sosteniendo la bota¹¹

¹⁰ También reciben la denominación clasificador instrumental (Supalla 1986).

¹¹ En aras de una mejor comprensión por parte del lector no especializado, intentaremos no utilizar las convenciones de transcripción ordinarias, substituyendo las glosas de los verbos policomponenciales (VP) por descripciones.

En este sentido, con relación a la lengua de signos catalana, Fourestier (2002) divide las configuraciones clasificadoras de objeto manipulado, en dos categorías: (1) *clasificador de objeto manipulado* y (2) *clasificador instrumental*. En las primeras, la forma de la mano toma la forma del objeto aprehendido y diferencia, por ejemplo, entre beber con una taza de café y beber con un vaso. En cambio, en el segundo tipo la configuración de la mano adopta la forma del objeto o instrumento manipulado, como por ejemplo la forma rectangular de las lentes de unas gafas.

Algunos verbos pueden aparecer con ambos tipos de configuraciones con el objetivo de destacar diferentes aspectos o facetas de la misma acción. Así, por ejemplo la acción de recortar con tijeras, puede producirse con la forma de la mano como si estuviéramos sosteniendo unas tijeras invisibles con la mano, destacando por ejemplo el esfuerzo que tenemos que realizar para cortar un cartón rígido. Mientras que si quisiéramos focalizar la trayectoria del corte que éstas realizan, nuestra mano adoptaría la forma de las dos hojas de la tijera, que son desplazadas en el espacio por una mano invisible.

(iii) *Verbos policomponenciales de movimiento y locación* ('verbs of motion and location'): expresan información predicativa de movimiento y locación, codificando eventos intransitivos. La unidad de configuración representa bien el agente, bien el paciente o el tema lexicalizado con el elemento verbal. Esta configuración corresponde al tipo entidad ('entity'), que se caracteriza por representar la entidad en su totalidad, a partir de la conceptualización metonímica de una característica saliente¹². En las narraciones en la lengua de signos catalana, la totalidad de los informantes se refería al perro con la configuración relativa a animales de cuatro patas (Figura 3a y 3b).



Fig.3a. Escena del perro y la colmena (Mayer 1969) Fig.3b. VP perro apoyándose en el árbol

5. ESTRUCTURA CONCEPTUAL DE LOS VERBOS POLICOMPONENCIALES DE MOVIMIENTO Y LOCACIÓN

En el resto del artículo nos centraremos en esta última categoría de verbos policomponenciales. Partiremos del modelo conceptual de Talmy (1985, 1991), que

¹² Otras denominaciones que han recibido son *clasificador semántico* (Brennan 1990; Supalla 1986), *clasificador de clase* (Schick 1990) o *proforma* (Johnston 1991; Morales-López et al. 2000).

analiza los eventos de movimiento y como éste ha sido adoptado en la descripción de los verbos policomponenciales de movimiento y locación en diferentes lenguas de signos (Galvan y Taub, 2004; Slobin y Hointing, 1994; Tang, 2003, Tang y Yang, 2007; Taub y Galvan, 2001).

Talmy (1985) define los eventos de movimiento como situaciones que contienen movimiento o eventos que permanecen en una situación estacionaria. Están formados por los elementos semánticos siguientes: la FIGURA; entidad que realiza el movimiento o está situada en un lugar; la BASE: fondo sobre el cual se mueve o está situada la FIGURA; el MOVIMIENTO: la presencia o la ausencia de movimiento en sí misma; CAMINO: trayectoria que sigue la FIGURA; CAUSA: agente que causa el movimiento; y MANERA: forma en la que se desarrolla el movimiento; puede incluir el método de locomoción o detalles del movimiento.

Según los patrones de lexicalización, Talmy (1985) diferencia entre *lenguas de tipo CAMINO*, *lenguas de tipo MANERA* y *lenguas de tipo FIGURA*, en función del elemento conceptual que es *empaquetado* conjuntamente con MOVIMIENTO en el verbo principal. Así, las lenguas románicas son de tipo CAMINO, mientras que el inglés y el chino serían de tipo MANERA, y el atsugewi de tipo FIGURA.

En trabajos posteriores (Talmy 1991) selecciona el CAMINO como núcleo y distingue entre *lenguas de marco verbal* (fusionan el MOVIMIENTO y el CAMINO en el verbo principal) y *lenguas de marco de satélite* (fusionan el MOVIMIENTO y la MANERA, mientras que CAMINO se expresa en el satélite—un constituyente gramatical inmediato, siempre que no sea un sintagma nominal, flexión, o auxiliar). Las lenguas románicas serían lenguas de marco verbal, mientras que el inglés sería de marco satélite.

Las diferentes investigaciones sobre las lenguas signadas han descrito los procesos de lexicalización mediante los cuales los componentes semánticos de un evento de movimiento son codificados y *empaquetados* en los diferentes parámetros fonológicos. Supalla (1990) establece dos patrones para la ASL: (i) FIGURA + MOVIMIENTO + MANERA y (ii) FIGURA + MOVIMIENTO + CAMINO. En el primer patrón, se utiliza el cuerpo del signante para representar el cuerpo del referente y proporcionar detalle con relación a las extremidades del referente mediante el movimiento de dedos, manos y brazos del signante; mientras que en el segundo patrón sólo intervienen las manos como articuladores proporcionando una visión global. Además también observó que estos dos patrones a menudo se combinan en series, de manera que el signante expresa tanto MANERA como CAMINO en la misma frase, generalmente en este orden. En su análisis, MANERA lexicaliza con MOVIMIENTO y CAMINO es codificado en el segundo verbo reducido del verbo serial, por lo cual argumenta que la ASL es una lengua de marco satélite.

Posteriormente, Slobin y Hointing (1994), a partir del análisis de narraciones en la lengua de signos holandesa (SLN), consideran la SLN y la ASL como *lenguas de tipo CAMINO, de marco verbal*. Pero añaden la noción de *lengua de marco verbal complejo* —entre las que se encontraría el turco— ya que utilizan verbos seriales para

codificar la información del movimiento (donde hay dos verbos principales, uno de MANERA y otro de CAMINO) y otorgan un tratamiento especial al cruce de límites¹³. En el cruce de límites (que se observa en el cuento de la rana en la escena de la salida del búho del árbol, o en la caída en el agua del niño y el perro, etc.) la manera se expresa en un verbo separado, como por ejemplo en español “El búho salió volando”.

La investigación de Galvan y Taub (2004) sobre narraciones de la rana en ASL apoya parcialmente la propuesta de Slobin y Hointing (1994) con relación al cruce de límites. Sin embargo, observan de forma consistente la lexicalización de CAMINO, MANERA y FIGURA, y un posible elemento adicional (el componente BASE o una segunda FIGURA) por lo cual concluyen que la tipología de Talmy debería ser ampliada para incluir lenguas que lexicalizan estos tres componentes en una única forma verbal.

También, Tang (2003) y Tang y Yang (2007), a partir del análisis de la lengua de signos de Hong Kong, destaca el empaquetamiento de FIGURA y argumenta que las lenguas de signos son *lenguas de tipo FIGURA* por el hecho que el elemento semántico MOVIMIENTO lexicaliza de forma consistente con elemento semántico FIGURA para formar la raíz verbal. El significado predicativo es definido siempre a partir de la interacción entre MOVIMIENTO y FIGURA. Además la selección de la configuración está basada en parte en la categoría del nombre referente y de los aspectos específicos del evento de movimiento que el signante desea destacar. Además, consideran que la estructura conceptual de un evento de movimiento y locación puede estar formada por dos componentes separados: el componente FIGURA y el componente BASE (Tang 2003: 147) (Diagrama 1).

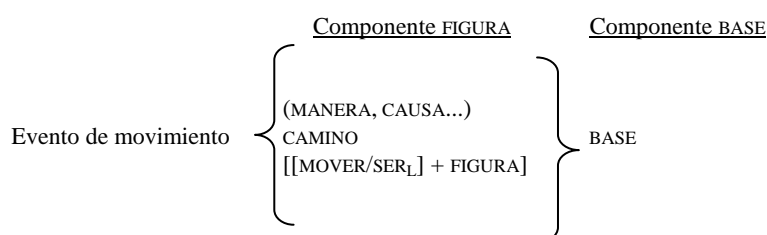


Diagrama 1. Estructura conceptual de un evento de movimiento en las lenguas de signos

En términos generales, el componente FIGURA y el componente BASE son producidos por la mano dominante y la mano no dominante, respectivamente. Fonéticamente, son realizados mediante una combinación de los parámetros formativos configuración de la mano y orientación, que expresan información relativa a características salientes de las entidades. Estas configuraciones

¹³ Posteriormente, Slobin (2004) añade otra categoría lenguas de marco equipolente o equivalente (el camino y manera se expresan a través de formas gramaticales equivalentes).

“clasificadoras” identifican entidades del tipo: humano, animal, planta, vehículo, etc.

Según Tang y Yang (2007), en el componente FIGURA, el elemento de significado MOVIMIENTO es codificado por un morfema abstracto, MOVER o SER_{locación}, que es realizado fonéticamente por el movimiento de la configuración. MOVER “fusiona” con FIGURA y forma la primera *abstract tier* del predicado. Posteriormente combina con CAMINO, un componente obligatorio para reflejar el núcleo semántico de un evento de movimiento. Por otro lado, el componente BASE puede asumir el papel semántico de locación, fuente u objetivo.

Retomando el ejemplo en la Figura 3b, la signante produce el componente BASE (el árbol) con su mano no dominante (la izquierda) y produce con su mano dominante (la derecha) el componente FIGURA: la configuración de la mano identifica un animal de cuatro patas (la FIGURA); que fusiona con el movimiento que realiza la mano (el MOVIMIENTO) y la trayectoria (el CAMINO).

En la investigación sobre diferentes lenguas de signos, Arik (2010) mostró diferentes estrategias de mapeo con relación a las preferencias para codificar SÓLO-CAMINO y CAMINO+MANERA: mientras la lengua de signos turca mostró un porcentaje mayor de SÓLO-CAMINO, la lengua de signos austriaca presentó un porcentaje más alto de codificaciones CAMINO+MANERA.

6. LA CONFIGURACIÓN DE LA MANO Y LOS COMPONENTES DE SIGNIFICADO

En un texto la misma entidad puede ser designada con diversas configuraciones que seleccionan diferentes propiedades en función del foco o relevancia de diferentes aspectos o componentes del significado del movimiento o carácter estacionario de los eventos (FIGURA, MANERA, CAMINO, CAUSA, etc.) o de las diferentes perspectivas de estos eventos en el discurso (Engberg-Pedersen 1993).

Por ejemplo, en la lengua de signos catalana, existen dos configuraciones clasificadoras para referirse a la cabeza: una que adopta la forma de un puño cerrado para entidades con cabeza esférica –como humanos, mientras que para algunos animales se utiliza la configuración de la mano cerrada con los dedos extendidos y las yemas en contacto– la característica es la presencia de un hocico. Como se ilustra en la Figura 4b, que corresponde con el evento de la ventana a la cual se asoman los dos protagonistas del cuento en busca de la rana (Figura 4a), la configuración de la mano izquierda de la signante (situada a la derecha en la fotografía) identifica el perro (cabeza con hocico), mientras que la mano derecha corresponde al niño.



Fig. 4a. Escena de la ventana (Mayer 1969) Fig. 4b. Verbos policomponentiales de cabeza

Sin embargo, tal como apunta Slobin *et al.* (2003), esta propiedad no indica que la entidad pertenece a una clase semántica específica en la lengua, sino que sirve para referirse la entidad en un contexto discursivo. En el ejemplo reproducido en la Figura 4b, la signante no ha precedido el verbo policomponential de los signos nominales correspondientes (PERRO y NIÑO en este caso), como se produce generalmente en la lengua de signos catalana y en otras lenguas de signos, sino que la configuración sola aporta la información necesaria para mantener o reintroducir las referencias textuales.

Los verbos policomponentiales en las Figuras 5b y 5c corresponden a la misma secuencia en que el búho sale del agujero en el árbol y el niño cae, como consecuencia del susto que le provoca (Figura 5a).

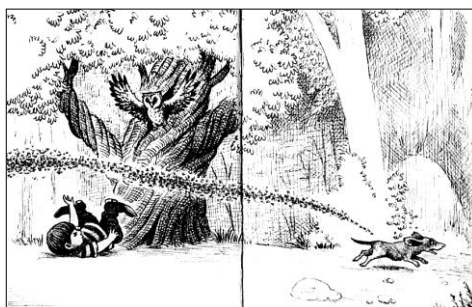


Fig.5a. Escena del búho y el niño (Mayer 1969)

Para identificar el búho, en la narración ilustrada en la Figura 5b, la signante selecciona la configuración que identifica un *animal con garras*. De esta forma, el verbo policomponential lexicaliza la FIGURA, el CAMINO, la MANERA y el MOVIMIENTO, mientras que el signante de la narración correspondiente a la Figura 5d codifica la misma cantidad de información semántica (la FIGURA, el CAMINO, la MANERA y el MOVIMIENTO), pero en este caso la FIGURA corresponde a *animal con pico*. A continuación, ambos coinciden en la configuración "clasificadora" para persona (entidad de dos piernas), también seleccionada por la práctica totalidad

de los informantes de las lenguas de signos europeas en el estudio de Engberg-Pedersen (2010) con relación a esta misma escena.¹⁴



Fig.5b. VP salida del búho del agujero



Fig.5c. VP caída del niño



Fig.5d. VP salida del búho del agujero



Fig.5e. VP caída del niño

Sin embargo, posteriormente ambos signantes seleccionan la configuración que puede referirse a todo tipo de entidades animadas (humanos y animales) que realizan una acción en un contexto de competición, física, social, etc. como la persecución del perro por parte de las abejas, que ilustramos en la Figura 6.



Fig. 6. CORRER VP con configuración de persecución

Estas configuraciones de la mano que lexicalizan el elemento semántico FIGURA y/o MANERA (con relación al método de locomoción o detalles del

¹⁴ Las lenguas del estudio son: la lengua de signos americana (o ASL), la lengua de signos alemana (o DGS), la lengua de signos británica (o BSL), la lengua de signos suizo-alemana (DSGS), la lengua de signos danesa (DSL), la lengua de signos croata (o HZJ) y la lengua de signos sueca (SSL).

movimiento en el evento) en los verbos policomponenciales varían de lengua signada a lengua signada (Arik 2010, 2011; Perniss *et al.* 2007; Schembri, Jones y Burnham 2005). Por ejemplo, Arik (2010, 2011) encontró diferencias en las configuraciones clasificadores entre la lengua de signos americana, croata, austriaca y turca.

También Perniss *et al.* (2007) indican que en la lengua de signos alemana, la configuración de la mano denominada B (todos los dedos extendidos en contacto), en posición horizontal con la palma de la mano orientada al suelo, representa la clases semántica de vehículos de cuatro ruedas (coches, autobuses y camiones), mientras que los vehículos de dos ruedas (bicicletas y motos) se representarían por la misma configuración de la mano pero en posición vertical. En cambio, en la lengua de signos americana la totalidad de la clase semántica de vehículos estaría representada por una única configuración (dedos pulgar, índice y corazón extendidos y separados, el resto, cerrados); mientras que en la lengua de signos jordana (Lughat il-Ishaara il-Urdunia, LIU) se utilizaría otra distinta (dedo índice y meñique extendidos y el resto totalmente flexionados) también para la totalidad de vehículos (Hendriks 2008).

Por otro lado, en la LSC se utilizan configuraciones clasificadoras diferentes para vehículos de dos ruedas (bicicleta y motocicleta), vehículos de cuatro ruedas (coche), vehículos de muchas ruedas (camión), tren o metro (Fourestier 2002). Es decir, en este sentido observamos como las lenguas de signos lexicalizan diferentes componentes de significado y diferente grado de especificidad en los eventos de movimiento.

7. EL ESPACIO Y LA ACCIÓN CONSTRUIDA EN LOS VERBOS MULTICOMPONENCIALES

El espacio juega un papel fundamental no solo en la articulación de los signos como hemos indicado en el apartado 2 de introducción a la modalidad signada (como parámetro formativo), sino también en la construcción de referencias temporales, espaciales y actanciales. Con el término *espacio signico* se identifica el área en el que el signante localiza la totalidad de los signos que produce. En él el signante establece los puntos de articulación necesarios –denominados *locus*– que pueden estar en el cuerpo o en el espacio alrededor del signante (Liddell 1990).

Hasta recientemente se creía que el uso de los verbos policomponenciales y del espacio era similar entre diferentes lenguas de signos. Sin embargo, la investigación de Arik (2011), focalizada en el estudio de descripciones de situaciones estáticas, encontró que los mapeos de las localizaciones y orientaciones de los objetos variaban entre lenguas. Así por ejemplo mientras en las lenguas de signos americana, croata y austriaca los signantes sólo usaban el eje transversal o frontal (izquierda-derecha) de su espacio de signación ante un estímulo que

utilizaba este eje, los signantes turcos también recurrían al eje sagital (antero-posterior).

Este uso del eje sagital lo observamos en LSC especialmente en la descripción de situaciones de movimiento cuando el signante adopta la perspectiva de uno de los agentes. Por ejemplo, en la descripción de la persecución del perro por parte de las abejas (Figura 5a anterior), el signante "se convierte" en el canino (Figura 7).

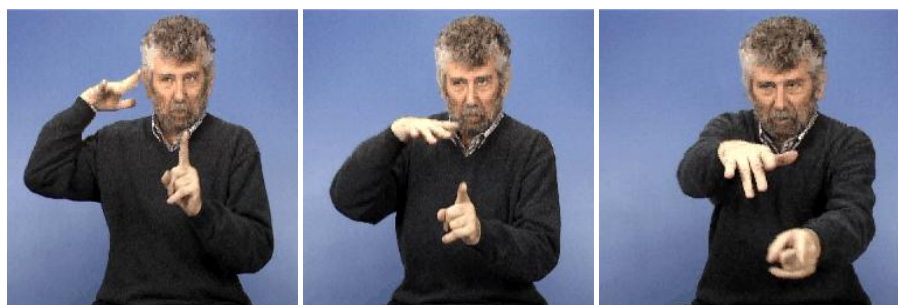


Fig. 7. Uso del VP expresando la persecución del perro por parte de las abejas en el eje antero-posterior

Con el objetivo de explicar este tipo de construcciones, Liddell partiendo de la teoría de los espacios mentales y la integración conceptual (Fauconnier 1997), propone diferenciar tres tipos de espacio en las lenguas signadas: el *espacio real*, el *espacio simbólico* y el *espacio substitutivo* (Liddell 1995, 2003; Liddell y Metzger 1998 *inter alia*). El *espacio real* ('real space') hace referencia a la conceptualización que una persona hace del contexto físico inmediato en el evento comunicativo a partir del input sensorial. Formarían parte del espacio real el cuerpo del signante y el espacio físico alrededor. En este tipo de espacio el signante localiza y dirige los signos hacia posiciones reales y visibles (función deíctica localizadora).

Por otro lado, se puede hacer referencia a las entidades en un segundo espacio, el *espacio simbólico* ('token space'), donde los referentes son identificados mediante un verbo policomponencial o un signo dirigido hacia un punto del espacio (Liddell 1995). En este espacio, el signante conceptualiza la entidad en su globalidad y se establece una correspondencia con locus dentro del espacio sígnico del signante.

Por otro lado, otras veces la entidad referida no está presente pero se conceptualiza como si estuviera presente en el espacio real del signante, y tratada como una entidad de medida real que puede ser señalada por el signante. En este espacio, denominado *espacio substitutivo* ('surrogate space'), el signante forma parte de un espacio real mezclado ejerciendo bien de narrador de lo que allí acontece, bien representando uno o los diferentes participantes de la acción narrada mediante el mecanismo lingüístico denominado *acción construida* (Liddell y Metzger 1998).

La *acción construida* (*'constructed action'*) –propuesta a partir del trabajo de Tannen (1989) para las lenguas orales– es definida, no como una copia directa de las acciones de un personaje, sino como la construcción por parte del narrador de las acciones de otro. Liddell y Metzger (1998: 672) describen el abanico de funciones que lleva a cabo en las lenguas de modalidad viso-gestual (Tabla 1).

Tipo de acción construida	Indica...
Articulación de palabras o signos o emblemas	Lo que el personaje dice o piensa
Dirección de la cabeza y de la mirada	La dirección hacia donde mira el personaje
Expresiones faciales de afecto, esfuerzo, etc.	Como se siente el personaje
Gesto de las manos y brazos	Los gestos producidos por el personaje

Tabla 1: Tipos de acción construida y su significado

Este mecanismo ha sido considerado bien un tipo de clasificador (por ejemplo Supalla, 1986) denominado *clasificador corporal* (*'body classifier'*), bien un tipo del fenómeno conocido con el término *cambio de rol* (*'role-shifting'*), *role-play* (role play) o *cambio de referencia* (*'reference shift'*)¹⁵.

Respecto a su uso en los eventos de movimiento, Aarons y Morgan (2003) describen la creación de múltiples perspectivas de un evento en la lengua de signos surafricana mediante el uso de signos policomponenciales (en su trabajo denominados predicados clasificadores) y la acción construida. En los textos analizados la acción construida puede aparecer tanto de forma simultánea con la producción de signos policomponenciales como entre dos ocurrencias de signos policomponenciales.

También desde el marco teórico de los espacios mentales, Dudis (2004) analiza cómo se utilizan diferentes partes del cuerpo para representar diferentes facetas de la escena, o diferentes escalas o medidas. En este sentido, el signante puede representar un personaje a escala real –que denomina *punto de vista del participante*– y también a escala menor mediante los verbos policomponenciales en el espacio sígnico –denominado *punto de vista global*. Los articuladores no manuales como la cara y el torso pueden representar la acción construida de un personaje (su expresión facial y los movimientos que realiza con el torso), mientras los brazos y manos del signante producen como el personaje interactúa con otros objetos en un espacio mayor.

¹⁵ Algunos autores diferencian entre acción construida y diálogo construido en las lenguas de signos (Liddell 2003).

De esta manera, diferentes partes del cuerpo son utilizadas de forma simultánea para representar varias facetas de un carácter o escena. Como por ejemplo, en la Figura 8 mostramos la secuencia anterior a la caída del precipicio, donde diferentes articuladores del signante corresponden a diferentes elementos de la escena. En la primera imagen, las manos del signante representan las ramas de los árboles, mientras el torso y la cara producen el movimiento del torso y la mirada hacia atrás del niño. Posteriormente, en la última imagen, la mano no dominante (la izquierda) corresponde con la superficie del campo, la mano dominante el cuerpo del ciervo detenido ante el precipicio y la expresión facial, la expresión de espanto del niño.



Fig. 8: Escena en la que el ciervo corre, con el niño situado encima de la cabeza, y frena justo antes del precipicio

8. RELACIONES ENTRE FIGURA Y BASE

Tal como indicábamos al inicio, las características de los articuladores en las lenguas de signos tienen un impacto en las estructuras lingüísticas. Concretamente, respecto a la expresión de los eventos de movimiento podemos destacar la posibilidad de representar simultáneamente el componente FIGURA y el componente BASE, como aparece en la Figura 8 anterior.

A partir de investigaciones en diferentes lenguas de signos, Özyrörek, Zwitterlood y Perniss (2010) proponen una estructura canónica de las expresiones

locativas en las que aparecen verbos policomponenciales, que reproducimos en (4).

(4) Estructura canónica de las expresiones locativas (Özyrrek et al. 2010: 1120)

[SN BASE] [Ubicación de la BASE] _____ se mantiene _____
[SN FIGURA] [Ubicación de la FIGURA]

Ésta consiste en la producción primero del signo nominal, seguido del verbo policomponencial que indica su ubicación en el espacio sígnico, y como este se mantiene simultáneamente a la producción del nominal correspondiente a la FIGURA, seguido de la producción del verbo policomponencial que localiza el referente. Sin embargo, recientemente se han identificado órdenes diferentes en varias lenguas de signos. Así, por ejemplo, en la lengua de signos turca (TID), aunque muestra preferencias por la ordenación BASE FIGURA, la construcción simultánea de verbos policomponenciales no constituye el medio preferido (Özyrrek et al., 2010).

En la lengua de signos catalana hemos observado el orden canónico, pero también el orden que expresamos en (5), ejemplificado en (6). Esta oración constituiría un ejemplo de doble tópico no marcado y gramaticalizado (Jarque et al. 2007: 2263).

(5) Estructura de las expresiones locativas en la LSC

[SN FONDO] [SN FIGURA] [Ubicación de la BASE] _____ se mantiene _____
[Ubicación de la FIGURA]

(6) m.dom. [ÁRBOL]cej.^ [BÚHO]cej.^ VP:animal.cuatro.patas-posarse.en.una.rama
m.no.dom VP:árbol-
existencia_____

‘El búho se posó en una rama del árbol’



ÁRBOL



BÚHO



VP CL.árbol-PRED.EXIST VP CL.animal.cuatro.patas-MOV.posarse.en.una.rama

Fig. 9. El búho se posó en una rama del árbol

Así mismo, hemos observado cómo el orden canónico puede ser alterado por motivos discursivos, como la topicalización del sujeto, ilustrado en (7) (Jarque et al. 2007: 2264):

(7)

m.dom. PRO3[NIÑO]cej.^ÁRBOL[ENORME	
VP.tronco.y.ramas.muy.grandes]intens	
m.no dom.	VP.tronco.y.ramas.muy.grandes
m.dom. PRO-LOC	niño-meter.cabeza.dentro_____
m.no dom.	agujero-existencia.en.el.árbol_____
m.dom. circular-existencia.en.el.árbol A.VER [PRO-LOC HABER RANA]cej.^	

'El niño metió la cabeza en el agujero que había en el árbol de ramas grandes para ver si allí se encontraba la rana'

También hemos observado como no necesariamente siempre el signo nominal precede a la construcción del verbo policomponencial. Así, por ejemplo, en la descripción de la escena final en la que se despide de la familia de ranas (Figura 10), el signante describe en primer lugar la posición y orientación de las ranas utilizando el clasificador de entidad de animales con patas y posteriormente produce el sustantivo que designa el significado rana.



VP ubicación de las ranas a lo largo del tronco RANA

Fig. 10. Inversión del orden canónico: Ubicación Figura + SN Figura

Son necesarias más investigaciones para establecer las similitudes y diferencias entre lenguas de signos, y poder así establecer similitudes y diferencias entre modalidades lingüísticas.

9. ESTATUS DE LOS DIFERENTES COMPONENTES

El estatus lingüístico de los elementos formales que codifican los diferentes componentes de significado de un evento de movimiento en las lenguas de signos constituye un tema abierto a la investigación. Según Engberg-Pedersen (2010) las diferentes descripciones de los verbos policomponenciales pueden ser ubicadas en alguna de las siguientes tres categorías: (1) analogías basadas en la imaginería visual; (2) complejos de morfemas; y (3) verbos (parcialmente) lexicalizados.

Desde la primera perspectiva, los diferentes trabajos enfatizan la analogía entre la forma de los signos y su significado (Cogill-Koez 2000a, 2000b; DeMatteo 1977) y consideran los signos como representaciones visuales esquemáticas, de carácter no lingüístico. Según Cogill-Koez (2000a, 2000b) consistirían en la combinación de partes discretas –denominadas patrones pertenecientes a un conjunto finito. Estos patrones serían discretos pero algunos incluirían posibilidades de deformación convencionales. En segundo lugar, otro grupo de investigaciones describe los signos como complejos de morfemas, y, por tanto, consideran que el significado que expresan estos verbos es totalmente y exclusivamente morfémico (Supalla 1986; Benedicto y Brentari 2004).

Según Liddell (2003), ambas perspectivas presentan problemas. En el primer lugar, predicen un número importante de signos potenciales en la lengua de signos americana que no son aceptables o producidos por los signantes. Por otro lado, la visión analogicista no tiene en cuenta la convencionalidad en los procesos de lexicalización. En cuanto a la perspectiva multimorfémica, indica las dificultades de listar todos los componentes de significado, especialmente la identificación de las localizaciones en el espacio como unidades discretas.

Alternativamente, la propuesta de Liddell (2003) consiste en analizar los verbos policomponenciales (*ilustradores*, en su terminología) como verbos parcialmente lexicalizados, formados por elementos gestuales y elementos lingüísticos. Específicamente, considera que las localizaciones de los signos y algunos aspectos de la orientación no formarían parte del significado del verbo. Añade que respecto a su estructura interna, no puede tratarse el conjunto de signos de forma homogénea con relación al carácter productivo de sus componentes.

Desde esta perspectiva, las configuraciones de la mano "clasificadoras" son consideradas morfemas discretos. Primero, pueden ser especificados en los modelos de fonología para las lenguas de signos –como por ejemplo Brentari (1998). Segundo existen restricciones sintácticas y morfológicas en su combinación

(Emmorey y Herzig 2003; Liddell 2000, 2003). Estas restricciones o patrones morfosintácticos varían de lengua de signos a lengua de signos. Así, por ejemplo, mientras que en la lengua de signos americana no es aceptable situar otros clasificadores de entidad encima de un clasificador de entidad (Liddell y Johnson 1987, citado en Emmorey y Herzig 2003), sí que es posible en la LSC, tal como aparece en la Figura 11b donde el signante sitúa el clasificador de entidad relativo a entidad de dos piernas (el niño) encima del clasificador de entidad de cabeza con hocico (el ciervo).



Fig.11a Escena del ciervo



Fig.11b. Combinación simultánea de clasificadores de entidad

Respecto al espacio, los signantes construyen las relaciones espaciales de forma gradual, más que categóricamente en el espacio de signación tridimensional enfrente de los signantes. El espacio es conceptualizado de forma gradual (no discreto), formado por muchas formas que no tienen límites claros y definibles entre ellos. Los argumentos recogidos en Emmorey y Herzig (2003) son los siguientes. Primero, ningún modelo fonológico propuesto es capaz de especificar localizaciones en el espacio de signación. Segundo, aunque se han descrito reglas fonológicas para planos específicos, parece que no hay reglas que hagan referencia a distintas localizaciones dentro de un plano. Tercero, parece que haya un número ilimitado de localizaciones en el espacio de signación en que las configuraciones clasificadoras pueden ser situadas. Sobre la base de esta evidencia, Liddell (2000) propone que las localizaciones en el espacio de signación no son listables ni morfémicas. Es decir, el uso del espacio constituiría un componente gestual de las construcciones con verbos policomponentales.

La investigación de Emmorey y Herzig (2003) proporciona evidencia a las tesis de Liddell (1995, 2003 *inter alia*). Llevaron a cabo un estudio experimental en el que observaron que mientras las configuraciones representando la forma y medida eran interpretadas categóricamente en términos de representaciones morfémicas por los signantes sordos, los oyentes no signantes los procesaban como representaciones análogas. En cambio, la información locativa era procesada como representaciones análogas, graduales tanto en signantes como no signantes.

Respecto al uso del espacio, Liddell (2000) argumenta que señalar una entidad en el espacio real, substitutivo o simbólico es gestual y no lingüístico, integrado en el discurso del signante. En este sentido, el uso del espacio en las

lenguas de signos consistiría en una combinación de características lingüísticas y del gesto de indicación.

Especialmente interesante es la investigación de Schembri, Jones y Burnham (2005). Los autores comparan gestos de acción y verbos policomponenciales en signantes de la lengua de signos australiana, signantes de la lengua de signos taiwanesa y gestos de no signantes sin producir habla. El grado de diversidad entre las configuraciones de la mano y el grado de similitud con relación al movimiento y la locación para representar referentes entre los tres grupos es consistente con las propuestas de Liddell. Sin embargo, los autores indican la necesidad de aportar más evidencia que contribuya a dilucidar si el movimiento y la ubicación en el espacio en las construcciones con verbos policomponenciales corresponden a gestos gramaticalizados, o bien se trata de una integración de elementos lingüísticos y gestuales.

Otro aspecto a tener en cuenta respecto al estatus lingüístico, está relacionado con la extensión del uso y el carácter obligatorio de las construcciones con verbos policomponenciales, así como la acción construida. Por un lado, Quinto-Pozos (2010) analiza la presencia y características de la acción construida en diferentes registros o estilos en la lengua de signos americana. Los resultados indican que es utilizada tanto en registros formales como informales, aunque aparecen diferentes patrones. Por ejemplo, la parte inferior del cuerpo no es utilizada en contextos de mayor formalidad. También muestra la existencia de variación entre signantes. En nuestro análisis de textos en la lengua de signos catalana hemos observado el uso de la acción construida en textos de diferente tipología, aunque la frecuencia es mayor en narraciones también aparece en textos argumentativos.

Diferentes investigadores han cuestionado la naturaleza obligatoria de las construcciones con signos policomponenciales en la narración de eventos de movimiento en contraposición a una descripción utilizando más material léxico como nombres, verbos totalmente lexicalizados, dactilología, etc. Las diferentes investigaciones coinciden en la preferencia de los usuarios por “mostrar” usando formas icónicas más que “describir” los eventos (Taub y Galvan 2001 sobre la lengua de signos americana; Engberg-Pedersen (1993) sobre la lengua de signos danesa). En este sentido Quinto-Pozos (2007a) explora el grado de obligatoriedad con un estudio experimental con tareas de producción y juicios de gramaticalidad. Los resultados confirman el carácter obligatorio de la acción construida y los signos policomponenciales en determinados contextos.

De forma complementaria, Engberg-Pedersen (2010) a partir de un estudio sobre verbos policomponenciales en nueve lenguas de signos lista como factores que pueden influenciar la forma de los clasificadores: la lexicalización, el patrón de representación visual, la conceptualización metonímica, la funcionalidad determinada contextualmente, factores cognitivos de foco de atención y

procesamiento en términos tanto de facilidad de percepción como facilidad de producción.

10. SÍNTESIS Y CONCLUSIÓN

A lo largo del artículo, hemos mostrado como las lenguas de signos son sistemas lingüísticos complejos, donde intervienen procesos de lexicalización y gramaticalización en los que el gesto o elementos gestuales desarrollan un papel fundamental. En especial, diferentes estudios proporcionan evidencia sobre procesos de lexicalización y gramaticalización del gesto, mientras otros argumentan que determinadas estructuras lingüísticas resultan de la fusión de elementos gestuales y elementos lingüísticos. En particular, la expresión de las relaciones espaciales y el movimiento mediante el uso de los verbos policomponenciales (o también denominados clasificadores) constituiría un buen ejemplo y, por ello, la estructura de las lenguas de signos mostraría efectos específicos de la modalidad (Emmorey y Herzig 2003; Liddell 2003; Morales et al. 2005; Talmy 2003)

Es decir, que a diferencia de las lenguas orales, las lenguas de signos estarían constituidas por un sistema integrado por componentes categoriales/lexicalizados y componentes analógicos/mapeados espacialmente. La investigación sobre las lenguas signadas puede contribuir a proporcionar una nueva perspectiva sobre los fenómenos lingüísticos y gestuales. De forma específica, las teorías sobre los procesos de lexicalización y gramaticalización deben ser revisados a la luz de los datos provenientes de la modalidad visogestual.

Concluimos el artículo poniendo de manifiesto la necesidad de llevar a cabo más investigaciones que analicen las características de los verbos componenciales desde una perspectiva interlingüística y que comparen las lenguas signadas y el gesto. También sería importante realizar estudios psicolingüísticos y neurolingüísticos, que contribuyan a dilucidar si en la modalidad visogestual los elementos lingüísticos y gestuales constituyen elementos integrados en las mismas estructuras o aspectos separados de la cognición.

BIBLIOGRAFÍA

- AARONS, D. y MORGAN, R.Z., (2003), "Classifier Predicates and the Creation of Multiple Perspectives in South African Sign Language", *Sign Language Studies* 3(2), 125-156.
- ALLAN, K., (1977), "Classifiers", *Language*, 53:285-311.
- ARIK, E., (2010), "Describing motion events in sign languages", *Poznan Studies in Contemporary Linguistics* 46(4), 367-390.
- _____ (2011), "Left/right and front/back in sign, speech, and co-speech gestures: What do data from Turkish Sign Language, Croatian Sign Language, American Sign

- Language, Turkish, Croatian, and English reveal?", *Poznan Studies in Contemporary Linguistics* 47(3), 442-469.
- BENEDICTO, E. y BRENTARI D., (2004), "Where did all the arguments go?: Argument-changing properties of Classifiers in ASL", *Natural Language and Linguistic Theory*, 22(4), 743-810.
- BRENNAN, M., (1990), *Word Formation in British Sign Language*, Stockholm, University of Stockholm Press.
- BRENTARI, D., (1998), *A prosodic model of sign language phonology*, Cambridge, MIT Press.
- BYBEE, J., PERKINS, R. y PAGLIUCA, W., (1994), *The evolution of grammar: Tense, aspect, and modality in the languages of the world*, Chicago, University of Chicago Press.
- COGILL-KOEZ, D., (2000a), "A model of signed language "classifier predicates" as templated visual representation". *Sign Language and Linguistics*, 3, 209-236.
- _____ (2000b), "Signed language classifier predicates: Linguistic structures or schematic visual representation?" *Sign Language and Linguistics*, 3, 153-207.
- CUXAC, C., (2000), *La Langue des Signes Française (LSF). Les voies de l'iconicité*, Paris, Éditions OPHRYS.
- CUXAC, C. y SALLANDRE, M.A., (2007), "Iconicity and arbitrariness in French Sign Language". En Pizzuto, E., Pietrandrea, P., Simone, R., (eds.) *Verbal and Signed Languages: Comparing Structures, Constructs and Methodologies*. Berlin, Mouton de Gruyter, 13-33.
- DEMATTEO, A., (1997), "Visual imagery and visual analogues in American Sign Language", en Friedman, L. (ed.), *On the other hand: New perspectives on American Sign Language*, New York, Academic Press, 109-136.
- DUDIS, P., (2004), "Body-partitioning and real-space blends", *Cognitive Linguistics* 15 (4), 223-238.
- EMMOREY, K. y HERZIG, M., (2003), "Categorial versus gradient properties of classifier constructions in ASL", en Emmorey, K. (ed.), *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages*, Mahwah, NJ, Lawrence Erlbaum Associates, 221-246.
- ENGBERG-PEDERSEN, E., (1993), *Space in Danish Sign Language: The Semantics and Morphosyntax of the Use of Space in a Visual Language*, Hamburg, SIGNUM-Verlag.
- _____ (2010), "Factors that form classifier signs", en Brentari, D. (ed.) *Sign Languages*, Cambridge, Cambridge University Press, 252-283.
- FAUCONNIER, G., (1997), *Mappings in Thought and Language*. Cambridge University Press, Cambridge.
- FOURESTIER, S., (2002), "Verbos de movimiento y locación en la LSC. Un estudio sobre verbos complejos en la lengua de signos catalana", *Lynx Working Papers*, vol. 30.
- FRISHBERG, N., (1975), "Arbitrariness and iconicity: Historical change in American Sign Language", *Language*, 51, 696-719.
- GALVAN, D. y TAUB, S., (2004), "The encoding of Motion Information in American Sign Language", en Strömquist, S. y Verhoeven, L. (eds.), *Relating Events in Narrative, Volume 2: Typological and Contextual Perspectives*, Hillsdale, NJ, Lawrence Erlbaum Associates, 191-217.
- HENDRIKS, B., (2008), *Jordanian Sign Language: aspects of grammar for a cross-linguistic perspective*, Utrecht, LOT.
- IBARRETXE ANTUÑANO, I., (2010), "Cuestiones pendientes de la tipología semántica para el análisis de los eventos de movimiento", en Val Álvaro, J. F. y Horno Chéliz, M^a. C.

- (eds.), *La gramática del sentido: léxico y sintaxis en la encrucijada*, Zaragoza, PUZ, 102-122.
- JANZEN, T., (1999), "The grammaticization of Topics in American Sign Language", *Studies in Language* 23:2, 271-306.
- _____ (2006), "Visual communication: Signed language and cognition", en Kristiansen, G., Achard, M., Dirven, R. y Ruiz de Mendoza Ibáñez, F. J. (eds.) *Cognitive Linguistics: Current Applications and Future Perspectives*, Berlin, Mouton de Gruyter), 359-378.
- JANZEN, T. y SHAFFER, B., (2002), "Gesture as the substrate in the process of ASL grammaticization", en Meier, R., Quinto-Pozos, D., Cormier, K. (Eds.), *Modality and Structure in Signed and Spoken Languages*, Cambridge, Cambridge University Press, 199-223.
- JARQUE, M. J., (2005), "Double mapping in metaphorical expressions of thought and communication in Catalan Sign Language", *Sign Language Studies* 5: 3292-316.
- JARQUE, M.J., MASSONE, M.I., FERNÁNDEZ-VIADER, M.P. y BOSCH-BALIARDA, M., (2007), "Orden básico de constituyentes en la Lengua de Signos de Cataluña", en P.Cano López (coord.), *Actas del VI Congreso de Lingüística General. Universidad de Santiago de Compostela. 3-7 mayo 2004*. Madrid, ArcoLibros, 2257-2266.
- KARLSSON, F., (1984), "Structure and iconicity in sign language", en Loncke, F, Boyes-Braem, P. y Lebrun, Y., (eds.) *Recent Research on European Sign Languages*, Lisse, Swets y Zeitlinger, 149-155.
- LANGACKER, R. W., (1987), *Foundations of Cognitive Grammar vol. 1: Theoretical Prerequisites*, Stanford, Stanford University Press.
- LIDDELL, S.K., (1995), "Real, Surrogate, and Token Space: Grammatical Consequences in ASL", en Emmorey, K. y Reilly, J.S. (eds.), *Language, Gesture, and Space*. Hillsdale, NJ, Lawrence Erlbaum Associates.
- _____ (2000), "Indicating verbs and pronouns: Pointing away from agreement", en Emmorey, K. y Lane, H., (eds.), *The signs of language revisited: An anthology to honor Ursula Bellugi and Edward Klima*, Mahwah, NJ, Erlbaum.
- _____ (2003), *Grammar, gesture, and meaning in American Sign Language*, Cambridge, Cambridge University Press.
- LIDDELL, S.K. y JOHNSON, R., (1987), "An analysis of spatial-locative predicates in American Sign Language", comunicación presentada en el *Fourth International Symposium on Sign Language Research*, Lappeeranta, Finland.
- LIDDELL, S. K. y METZGER, M., (1998), "Gesture in sign language discourse", *Journal of Pragmatics*, 30, 657-697.
- MEIR, I., (2003), "Grammaticalization and modality: the emergence of a case-marked pronoun in Israeli Sign Language", *Journal of Linguistics* 39, 109-140.
- MAYER, M., (1969), *Frog, where are you?*, New York, Dial book for Young Readers.
- MORALES-LÓPEZ, E., PÉREZ, C., REIGOSA, C., BLANCO, E., BOBILLO, N., FREIRE, C., MALLO, B. y PREGO, G., (2000), "Aspectos gramaticales de la Lengua de Signos Española", en Martínez Sánchez et al. *Apuntes de Lingüística de la Lengua de Signos Española*, Madrid, CNSE, 69-131.
- MORALES-LÓPEZ, E., BOLDÚ-MENASANCH, R., ALONSO-RODRÍGUEZ, J.A., GRAS-FERRER, V., y RODRÍGUEZ-GONZÁLEZ, M.A., (2005), "The verbal system of Catalan Sign Language (LSC)", *Sign Language Studies* 5 (4), 529-532.

- MORIYÓN, C., FERNÁNDEZ-VIADER, M.P. y CODORNIU, I., (2006), "Metáfora y metonimia en dos lenguas de signos LSE y LSC", *Actas del VII Congreso de Lingüística General*, Barcelona, 18 al 21 de abril de 2006. Barcelona.
- ÖZYRÜREK, A., ZWITSERLOOD, I. y PERNISS, P., (2010), "Locative expressions in signed languages: a view from Turkish Sign Language (TID)", *Linguistics* 48 (5), 1111-1145.
- PERNISS, P., (2007), "Achieving spatial coherence in German Sign Language narratives: The use of classifiers and perspective", *Lingua* 117, 1315-1338.
- PERNISS, P., PFAU, R., and STEINBACH, M., (2007), "Can't you see the difference? Sources of variation in sign language structure", en Perniss, P., Pfau, R. y Steinbach, M. (eds.), *Visible variation: Cross-linguistic studies in sign language structure*, Berlin, Mouton.
- PFAU, R. y STEINBACH, M., (2006), "Modality-independent and modality-specific aspects of grammaticalization in sign languages", *Linguistics in Potsdam* 24, 5-98.
- QUINTO-POZOS, D., (2007a), "Can constructed action be considered obligatory?", *Lingua* 117, 1285-1314.
- _____ (2007b), "Why Does Constructed Action Seem Obligatory? An Analysis of 'Classifiers' and the Lack of Articulator-Referent Correspondence", *Sign Language Studies*, 7(4), 458-506.
- QUINTO-POZOS, D. y MEHTA, R., (2010), "Register variation in mimetic gestural complements to signed language?", *Journal of Pragmatics* 42, 557-584.
- SALLANDRE, M.A., (2003), "Iconicity and space in French Sign Language", en HICKMANN, M. y ROBERT, S., (Eds.), *Space in languages: Linguistic systems and cognitive categories*, Philadelphia, John Benjamins, 239-255.
- SCHEMBRI, A., (2003), "Rethinking 'Classifiers' in Signed Languages", en Emmorey, K. (Ed.), *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages*, Mahwah, NJ, Erlbaum, 3-34.
- SCHEMBRI, A., JONES, C. y BURNHAM, D., (2005), "Comparing action gestures and classifier verbs of motion: Evidence from Australian Sign Language, Taiwan Sign Language, and nonsigners' gestures without speech", *Journal of Deaf Studies and Deaf Education* 10, 272-290.
- SCHICK, B., (1990), "The effects of morphosyntactic structure on the acquisition of classifier predicates in ASL", en Lucas, C. (ed.) *Sign Language Research: Theoretical Issues*. Washington, DC, Gallaudet University Press. 358-374.
- SEXTON, A.L. (1999), "Grammaticalization in American Sign Language", *Language Sciences*. 21.105-41.
- SLOBIN, D. I. (2004), "The many ways to search for a frog: Linguistic typology and the expression of motion events", en S. Strömquist y L. Verhoeven (eds.), *Relating events in narrative: Vol. 2: Typological and contextual perspectives*, Mahwah, NJ, Lawrence Erlbaum Associates, 219-257.
- SLOBIN, D. I. y HOITING, N., (1994), "Reference to movement in spoken and signed languages: Typological considerations", *Proceedings of the Twentieth Annual Meeting of the Berkeley Linguistics Society*, 487-505.
- SLOBIN, D.I., HOITING, N., KUNTZE, M., LINDERT, R., WEINBERG, A., PYERS, J., ANTHONY, M., BIEDERMAN, Y. y THUMANN, H., (2003), "A cognitive/functional perspective on the acquisition of 'Classifiers'", en Emmorey, K. (ed.), *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages*, Mahwah, NJ, Erlbaum, 271-296.

- STOKOE, W.C., (1960), "Sign Language Structure: An outline of the visual communication systems of the American deaf", *Studies in Linguistics*, Buffalo Univ. Paper 8.
- STOKOE, W. C., CASTERLINE, D.C. y CRONEBERG, C. G., (1965), *A Dictionary of American Sign Language on Linguistic Principles*, Washington, DC, Gallaudet College Press.
- SUPALLA, T., (1978), "Morphology of verbs of motion and location in American Sign Language", en Caccamise, F. y Hicks, S. (eds.) *American Sign Language in a bilingual, bicultural context: Proceedings of the Second National Symposium on Sign Language Research and Teaching*, National Association of the Deaf, Colorado, 27-46.
- _____ (1990), "Serial verbs of motion in American Sign Language", en Fischer, S. (ed.), *Theoretical Issues in Sign Language Research*, Chicago, University of Chicago Press, 127-152.
- _____ (1986), "The classifier system in American Sign Language", en CRAIG, C. (ed.), *Noun classification and categorization*, Philadelphia, John Benjamins, 81-214.
- TALMY, L., (1985), "Lexicalization Patterns: Semantic Structure in Lexical Forms", en Shopen, T. (ed.), *Language Typology and Syntactic Description, Vol.3: Grammatical Categories and the Lexicon*. Cambridge, Cambridge University Press, 57-149.
- _____ (1991), "Path to realization: a typology of even conflation", *Proceedings of the Seventeenth Annual Berkeley Linguistics Society*, 480-519.
- _____ (2006), "The representation of spatial structure in spoken and signed language", en HICKMANN, M. y ROBERT, S., (eds.), *Space in languages: Linguistic systems and cognitive categories*, Philadelphia, John Benjamins, 207-238.
- TANNEN, D., (1989) *Talking Voices: Repetition, Dialogue, and Imagery in Conversational Discourse*, Cambridge, Cambridge University Press.
- TANG, G., (2003), "Verbs of Motion and Location in Hong Kong Sign Language: conflation and Lexicalization", en Emmorey, K. (ed.), *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages*, Mahwah, NJ, Erlbaum, 143-165.
- TANG, G. y YANG, G., (2007), "Events of motion and causation in Hong Kong Sign Language", *Lingua* 117(7), 1216-1257.
- TAUB, S. F., (2001), *Language from the Body: Iconicity and Metaphor in American Sign Language*. Cambridge, Cambridge University Press.
- TAUB, S. y GALVAN, D., (2001), "Patterns of Conceptual Encoding in ASL Motion Descriptions", *Sign Language Studies*, 1(2), 175-200.
- TAUB, S., GALVAN, D. y PIÑAR, P., (2009), "The role of gesture in crossmodal typological studies", *Cognitive Linguistics* 20(1), 71-92.
- VERMEERBERGEN, M., (2006), "Past and current trends in sign language research", *Language and Communication* 26(2), 168-192.
- WILCOX, P.P., (2000), *Metaphor in American Sign Language*, Washington, D.C., Gallaudet University Press.
- _____ (2004), "A cognitive key: Metonymic and metaphorical mappings in ASL", *Cognitive Linguistics* 15 (2), 197-222.
- WILCOX, S., (2002), "The gesture-language interface: Evidence from signed languages", en Schulmeister, R. y Reinitzer, H., (eds), *Progress in sign language research. In honor of Siegmund Prillwitz*. International Studies on Sign Language and Communication of the Deaf; 40, Hamburg, Signum, 63-81.
- _____ (2004), "Gesture and language: Cross-linguistic and historical data from signed languages", *Gesture* 4.1:43-75.

- _____ (2009), "Symbol and Symptom. Routes from Gesture to Signed Language", en Ruiz de Mendoza Ibáñez, F. J. (ed.), *Annual Review of Cognitive Linguistics*, 89-110.
- WILCOX, S., WILCOX, P.P, JARQUE, M.J., (2003), "Mappings in Conceptual Space: Metonymy, Metaphor, and Iconicity in Two Signed Languages", *Jezikoslovlje* 4.1.139-156.
- WILCOX, S., ROSSINI, P., PIZZUTO, E.A., (2010), "Grammaticalization in sign languages", en Brentari, D. (ed.) *Sign Languages*, Cambridge, Cambridge University Press, 332-354.
- WILCOX, S., SHAFFER, B., JARQUE, M.J., SEGIMON, J.M., PIZZUTO, E.A. y ROSSINI, P., (2000), "The emergence of grammar from word and gesture: A cross-linguistic study of modal verbs in three signed languages", *7th Conference on Theoretical Issues in Sign Language Research (TISLR)*, Amsterdam, Julio 2000.