UNIVERSIDAD NACIONAL DEL COMAHUE
FACULTAD DE LENGUAS
MAESTRÍA EN LINGÜÍSTICA

TESIS DE MAESTRÍA

INCORPORACIÓN EN VERBOS DE MOVIMIENTO DE LA LENGUA DE SEÑAS ARGENTINA

TESISTA: SANDRA CVEJANOV
DIRECTOR DE TESIS: PASCUAL MASULLO

educo
Editorial de la Universidad Nacional del Comahue
Neuquén - 2014

INCORPORACIÓN EN VERBOS DE MOVIMIENTO DE LA LENGUA DE SEÑAS ARGENTINA

Sandra Cvejanov

Cvejanov, Sandra
Incorporación en verbos de movimiento de la lengua de señas argentina. - 1a ed. - Neuquén : EDUCO - Universidad Nacional del Comahue, 2014.
E-Book.- (Facultad de lenguas. Tesis de maestría en Lingüística)

ISBN 978-987-604-385-4

1. Lingüística.
CDD 410

Educo
Director: Luis Alberto Narbona
Departamento de diseño y producción: Enzo Dante Canale
Departamento de comunicación y comercialización: Mauricio Carlos Bertuzzi

Impreso en Argentina - Printed in Argentina
©- 2014 – educo - Editorial de la Universidad Nacional del Comahue

Buenos Aires 1400 – (8300) Neuquén – Argentina
Prohibida la reproducción total o parcial por cualquier medio,
sin el permiso expreso de **educo**.

UNIVERSIDAD NACIONAL DEL COMAHUE 1972

REUN
RED DE EDITORIALES DE UNIVERSIDADES NACIONALES

AGRADECIMIENTOS

En primer término, quisiera agradecer a José Pascual Masullo, quien generosamente brindó su tiempo, conocimiento y energía para dar vida a la Maestría en Lingüística de la cual surge esta tesis, entre muchas otras.

Asimismo quisiera agradecer especialmente a quienes hicieron posible que accediera a material especializado en esta disciplina, la Lingüística de Lenguas de Señas, de escasa tradición en nuestro país. En primer lugar, a María Ignacia Massone, quien me facilitara no solo literatura específica sino también material videofilmado, además de tiempo para intercambiar opiniones lingüísticas, entre otras. También agradezco mucho el valioso aporte bibliográfico que me brindaran Graciela Alisedo y Dora Adamo, además de darles las gracias por los encuentros y la hospitalidad.

A la Asociación de Sordos de Neuquén le agradezco su participación en todo lo relacionado con este proyecto, especialmente a Alejandro Rodriguez, su presidente, y a Vanessa Muñoz y Nadia de la Fuente.

A Ángela Di Tullio, María Isabel López Olano y María Eugenia Llambí les agradezco el haber leído este trabajo con minuciosidad y el haberme acompañado en su proceso de elaboración.

A Gabriela Méndes le debo los dibujos y la paciencia de corregir lo que le pidiera. Agradezco también a Mario Fiorotto por haber realizado el trabajo de transformar las filmaciones en fotos digitales y por algunos consejos técnicos que tendré en cuenta para futuros trabajos.

Finalmente, a mi familia, que siempre me acompaña.

ÍNDICE

Introducción 5

a. Introducción 5
b. Plan de la obra 7
c. Metodología 8

Capítulo 1: Aspectos estructurales básicos de las lenguas de señas 9

a. Aspectos fonológicos 9
b. Aspectos morfosintácticos: clasificación verbal en las lenguas de señas 11
c. La estructura del léxico 14

Capítulo 2: Los verbos de movimiento 16

a. Introducción 16
b. Morimoto (1998) 16
c. Talmy (1985) 21

Capítulo 3: Los verbos de movimiento en las lenguas de señas 25

a. Sobre las raíces de movimiento 25
b. Sobre los morfemas clasificadores 26
c. Sobre los afijos de movimiento 30

Capítulo 4: Incorporación en verbos de movimiento de la LSA 35

a. Introducción 35
b. Esquemas de lexicalización en lengua de señas argentina 36
   i. Esquema [Movimiento + Figura + Trayectoria] 37
   ii. Esquema [Movimiento + Figura + Trayectoria + Manera] 45
   iii. Construcción verbal [Figura + Manera] + [Movimiento + Figura + Trayectoria] 47
c. Conclusión. 49

Capítulo 5: La formación de predicados complejos 51

a. Incorporación sintáctica (Baker 1988) 51
b. Incorporación en el léxico (Hale y Keyser; 1991, 1993) 52
c. Incorporación en los verbos de movimiento. Demonte (1994) 55
d. Incorporación en los verbos de movimiento de la lengua de señas argentina. 56

Conclusión 62

Referencias bibliográficas..... 64

INTRODUCCIÓN[4]

A mediados de los años 80, comienza en nuestro país, el desarrollo de un área de investigación lingüística que carecía de toda tradición: el estudio de la lengua de señas utilizada por la comunidad sorda argentina. La lingüista Ma. Ignacia Massone, precursora de esta disciplina, es quien, junto a un grupo de investigadores, presenta una serie de estudios preliminares referidos a aspectos léxicos y gramaticales de la lengua de señas argentina (LSA) (Veinberg y Massone, 1992; Massone, 1993; Curiel y Massone, 1993; Massone y Machado, 1994). Basándonos en esos estudios, en el presente trabajo profundizaremos en cuestiones léxico-sintácticas relacionadas con el carácter incorporante de dos subgrupos de verbos de movimiento de esta lengua visogestual: los denominados por Morimoto (1998) verbos de desplazamiento y verbos de manera de moverse.

En primer lugar determinaremos los componentes semánticos de un evento de movimiento que se incorporan a la raíz verbal y su relación con una determinada forma de superficie. Para ello, adoptaremos el análisis que, en líneas generales, se ha presentado para caracterizar la compleja estructura interna de estos verbos en otras lenguas de señas.[5]

Una vez concluida esta tarea, podremos establecer qué lugar ocupa esta lengua en la tipología de lexicalización propuesta por Talmy (1985, 2000).

Talmy ha analizado el modo en que las lenguas habladas lexicalizan o fusionan los elementos de significado básico en la raíz de verbos de movimiento y ha elaborado una tipología en función del componente que se lexicaliza: la Figura, la Trayectoria o la Manera. Esto le ha permitido establecer de tres esquemas de lexicalización. Según el modelo predominante, las distintas lenguas diferirían entre sí.

Las categorías semánticas identificadas por Talmy son las que tendremos en cuenta a la hora de describir los procesos de incorporación que se observan en los verbos de movimiento de la LSA.

---

[4] Este trabajo es parte y resultado de mi participación en el proyecto de investigación "Morfosintaxis, Léxico y Enseñanza" desarrollado entre los años 1999 y 2001 en la Facultad de Humanidades de la Universidad Nacional del Comahue (UNC). Esta investigación fue avalada por la Secretaría de Investigación de la UNC y dirigida por la Dra. Ángela Di Tullio. Gracias a dos pasantías que llevé a cabo en el marco del mencionado proyecto: "Lingüística de las lenguas de señas" con la Mg. Dora Adamo de la Universidad Metropolitana de Ciencias de la Educación de Santiago de Chile e "Incorporación en las lenguas de señas" con la Dra. Ma. Ignacia Massone del CONICET y la Universidad de Buenos Aires, fue posible seleccionar y discutir material bibliográfico especializado en lingüística de lenguas de señas. En este punto, me gustaría mencionar que antes de realizar estas pasantías, la Dra. Graciela Alisedo y la Dra. Ma. Ignacia Massone me habían brindado generosamente literatura de gran valor para mi formación en el área. Por último, quisiera agradecer a la Secretaría de Investigación de la Facultad de Humanidades que comprendió la necesidad de que contáramos con una videofilmadora para registrar datos de la lengua de señas argentina (LSA) y adquirió este indispensanble instrumento de trabajo.

[5] Análisis en el que también se han basado Massone y Machado (1994) para la descripción general de estos verbos en la LSA.

Asimismo, nos preocupará conocer el comportamiento de otras lenguas de señas respecto de la incorporación en los verbos que nos interesan a fin de poder establecer consideraciones tipológicas de mayor alcance. En este sentido, prestaremos especial atención a los trabajos de Supalla (1990), quien se ocupa de este tema refiriéndose a la lengua de señas americana (ASL, según sus iniciales en inglés), y de Slobin y Hoiting (1994) quienes, por su parte, analizan tanto la ASL como la lengua de señas holandesa.

Consideraremos el fenómeno de fusión descripto por Talmy como un proceso de incorporación en el sentido de Baker (1988). La Teoría de la Incorporación de Baker (1988) se refiere al proceso de formación de predicados complejos como resultado del movimiento de una categoría nuclear a otra. Sin embargo, a diferencia de este autor, postularemos que esta operación tiene lugar en el léxico y no en la sintaxis. En el caso de las lexicalizaciones presentadas por Talmy, se tratará de la incorporación de núcleos semántico-conceptuales a un núcleo léxico. En los verbos de movimiento de la LSA, en cambio, nos encontramos con la incorporación morfofonológica propia de las lenguas polisintéticas. Para captar estas diferencias, adoptaremos, en líneas generales, el análisis que Hale y Keyser (1995) utilizan para dar cuenta de la complejidad verbal en lenguas de morfología explícita. En esta dirección, entonces, presentaremos una hipótesis acerca de la constitución de estos complejos verbales mediante el movimiento nuclear cíclico en términos de Estructuras Léxico Relacionales (Hale y Keyser, 1991, 1993).

En base a estas consideraciones descriptivas, tipológicas y explicativas, proponemos acercarnos al conocimiento implícito que los hablantes de la LSA poseen del intrincado sistema que constituyen los verbos de movimiento.

PLAN DE LA OBRA

Organizamos este trabajo de investigación en cinco capítulos. En el capítulo 1, proveemos una descripción general de las características estructurales básicas de las lenguas de señas. En el segundo capítulo, presentamos una breve caracterización de los verbos de movimiento. Consideramos, principalmente, lo propuesto por Morimoto (1998) y, de la clasificación verbal que elabora, delimitamos los subgrupos cuyos comportamientos observaremos de manera más detallada. Asimismo, damos a conocer la taxonomía de lexicalización propuesta por Talmy (1985), dentro de la cual incluiremos, posteriormente, a la LSA.

En el capítulo 3, continuamos con el estudio de los elementos que conforman los verbos de movimiento en diversas lenguas de señas y explicitamos, entre los aspectos más relevantes, el comportamiento general de estos verbos en cuanto a la utilización gramatical del espacio, el uso de morfemas clasificadores y la incorporación nominal, la afijación simultánea de morfemas de movimiento y las restricciones sobre la simultaneidad.

Extraídas de un corpus de datos videofilmados de hablantes fluidos de LSA, en el capítulo 4 presentamos construcciones verbales representativas de las clases que nos interesan y nos detenemos en el análisis de su estructura y comportamiento a fin de establecer qué esquemas de incorporación exhibe. Por otro lado, compararemos lo observado en LSA con otras lenguas de señas, principalmente con la ASL.

En el capítulo final, comenzamos reseñando los supuestos fundamentales de la Teoría de la Incorporación de Baker (1988), teoría que necesitaremos a la hora de determinar cómo los predicados se incorporan, técnicamente, a los verbos de movimiento en LSA. Posteriormente, presentamos la propuesta de incorporación léxica de Hale y Keyser (1991, 1993) y el análisis para este tipo de incorporación semántica en los verbos de movimiento que elabora Demonte (1994). Finalmente, considerando las ventajas explicativas del análisis que Hale y Keyser (1995) utilizan para dar cuenta de la incorporación en lenguas de morfología "explícita", proponemos Estructuras Léxico Relacionales alternativas para las estructuras predicativas de movimiento en la LSA.

METODOLOGÍA

Nuestro corpus forma parte de un cuerpo de datos mayor, de 30 horas de filmación de hablantes fluidos de LSA, perteneciente al CONICET. Este material fue generosamente cedido en préstamo por la Dra. Massone, investigadora de esa institución. Los datos que hemos considerado fueron, por un lado, los surgidos del relato de la fábula *La liebre y la tortuga* y de los cuentos infantiles *Pulgarcito, Caperucita Roja* y *El Flautista de Hamelin* señados por quien fuera la asesora sorda del equipo de investigación sobre LSA del CONICET, Ma. Emilia Machado. Por otro lado, debido a la cantidad y variedad de eventos de movimiento involucrados en sus imágenes, también tuvimos en cuenta los relatos de siete hablantes pertenecientes a diversas asociaciones de sordos de Buenos Aires, del libro de imágenes *Frog, where are you?* (Mayer, 1969).

Debido a que las lenguas de señas no poseen escritura, el material filmado se transcribió utilizando el sistema de glosas[6]. El glosado de los datos filmados del libro de Mayer fue realizado por la Dra. Massone, en tanto que el glosado correspondiente a los cuentos infantiles nos pertenece.

Por otra parte, hemos recurrido a nuestro propio cuerpo de datos videofilmados, en este caso, enunciados producidos por tres hablantes fluidos de LSA de la comunidad Sorda de Neuquén durante la descripción de láminas que ilustran diversos tipos de desplazamiento. También consideramos como fuente de datos, los tres diccionarios de LSA publicados hasta el momento (Alicedo, 1997; Crespo, 1993; Massone, 1993). Por último, también tuvimos en cuenta los datos recogidos de la observación directa y nuestro conocimiento de LSA.

En la última etapa de la investigación, además de la tarea de redacción propiamente dicha, procedimos a la selección de las señas que ilustraron nuestro trabajo. Gabriela Méndez aceptó el desafío de realizar los dibujos de los signos seleccionados. Asimismo, Mario Fiorotto, del Departamento de Medios Audiovisuales de la UNC, colaboró en la conversión de las imágenes de video a fotografías digitales.

[6] La lingüística de las lenguas de señas utiliza un sistema convencional de transcripción de las señas que consiste en la selección de palabras del español, en nuestro caso, con el significado más próximo a la palabra señada. Estas categorías, denominadas *glosas*, se presentan escritas en mayúscula para distinguirlas de las traducciones de las lenguas habladas.

CAPÍTULO 1
ASPECTOS ESTRUCTURALES BÁSICOS DE LAS LENGUAS DE SEÑAS

Las diversas lenguas del mundo constituyen representaciones particulares de una facultad general del lenguaje que, habitualmente, se manifiesta por medio de la modalidad auditivo-oral de trasmisión-recepción. Sin embargo, la Gramática Universal también puede realizarse a través de lenguas que empleen, como articuladores, las manos, el rostro y el cuerpo en lugar de los órganos vocales y, como receptores, los ojos más que los oídos. Estas lenguas, conocidas como *lenguas de señas*, presentan, como es de esperar –y como lo indican numerosas descripciones de un buen número de ellas- una gran complejidad estructural.

En el presente capítulo, ofreceremos una breve descripción de aspectos gramaticales básicos de las lenguas viso-gestuales, condición necesaria para poder detenernos, posteriormente –capítulo 3-, en las características de los verbos de movimiento[7].

Aspectos fonológicos

El primer trabajo que describe una lengua de señas, la americana (ASL, por sus iniciales en inglés), lo llevó a cabo el lingüista William Stokoe, en 1960. Considerado por muchos el "manifiesto de reconocimiento de las lenguas de señas como lenguas naturales" (Massone y Machado, 1994:63), generó un cambio cualitativo en el estudio tradicional de este tipo de lenguas. Stokoe no estaba de acuerdo en considerar las señas como entidades globales, en su lugar, afirmaba que podían segmentarse. Así, aborda el análisis de su estructura interna de forma similar a como se analizaba fonológicamente la estructura de una palabra "hablada".

Según Stokoe, las señas resultaban de la combinación simultánea de valores concretos de tres "aspectos" abstractos: uno de ellos es la *ubicación* (UB), que describe la relación espacial entre la mano y una locación -el cuerpo, la otra mano o el espacio. Un segundo "aspecto" es la *configuración manual* (CM) o forma que adopta la mano o manos en la realización de la seña y, finalmente, el *movimiento* de la/s mano/s (M) en el espacio señante durante la ejecución del signo. Posteriormente, Battison (1973)[8] señaló la importancia de añadir otro elemento básico de descripción: la *orientación* de la mano (OR), que es la que describe qué parte de la mano se dirige al

[7] La caracterización que realizamos de aspectos generales de las lenguas de señas derivan principalmente de estudios de la lengua de señas americana (ASL) y de otras lenguas de señas (chilena (Lattapiat Navarro, 1997); francesa (Rondal, Henrot y Charlier, 1986); británica (Sutton-Spence & Woll, 1998); argentina (Massone y Machado, 1994); colombiana (Oviedo, 2001), entre otras) que coinciden en la descripción del tema abordado.

[8] A quienes cito a través de Massone y Machado (1994).

piso o plano horizontal. La combinación simultánea de estos "aspectos" constituiría una seña. La modificación de uno de ellos resulta distintiva, por lo que, por analogía con los fonemas de las lenguas habladas, Stokoe los llamó "cheremas"[9].

Liddell (1984a)[10] y modelos posteriores de descripción de la estructura de las lenguas de señas introducen la idea de la existencia de secuencialidad (Johnson y Liddell, 1984; Liddell y Johnson, 1986; Johnson y Massone, 1991). Sus representaciones formales incluyen, además de la actividad de las manos, el movimiento del rostro y del resto del cuerpo, conocidos como rasgos no manuales (RNM). Estos modelos, basados en los desarrollos de la fonología autosegmental (Goldsmith, 1979) consideran las señas como secuencias de dos tipos de segmentos fonológicos, el *movimiento* (M) y la *detención del movimiento* (D), que se representan mediante una matriz de rasgos que pueden ser segmentales, articulatorios o no manuales[11].

Los segmentos M y D, para otros autores (por ejemplo Perlmutter, 1992), son análogos a los

---

[9] Por ejemplo, las palabras OCHO y DIECIOCHO de la LSA se distinguen por la ubicación de la mano: en el primer caso, la punta del pulgar está en contacto con la zona del ojo en tanto que en DIECIOCHO, la parte exterior de la punta del dedo medio realiza el contacto. Los "aspectos" restantes no presentan diferencias. Estas dos palabras estáticas se realizan con la misma CM, no presentan actividad no manual y la base de la mano está orientada al plano horizontal.

[10] A quien cito a través de Padden (1991).

[11] Los rasgos segmentales describen las secuencias temporales de la actividad de la mano, es decir, estos rasgos indicarán si el segmento a describir es un movimiento o una detención; en qué pasaje se mueve la mano; la velocidad del movimiento; movimientos de los dedos durante la producción de la seña y alteraciones físicas leves de las señas -movimiento +/- tenso o amplio-.

Los rasgos articulatorios hacen referencia a los "aspectos" ya mencionados de la postura de la mano, es decir, dónde se ubica, cómo está orientada, cómo se especifica la configuración manual, hacia dónde se dirige la mano con respecto a una locación en el cuerpo –esto se conoce como Dirección (DI). Los componentes no manuales (NM) también forman parte de la matriz articulatoria. Estos últimos rasgos no siempre están presentes pero en ocasiones es la única diferencia entre dos signos.

Así, la palabra OCHO se describe mediante la siguiente columna de rasgos (Massone y Machado, 1994: 148):

M A		Se describe la actividad de la mano activa
Seg	D	Este segmento es una detención
-		
sost		

CM	V+a+	a. Esta CM es equivalente a CM "3"

UB	PPul	
cont		b. La punta del pulgar contacta con la zona del ojo
-		
OJ		

DI	RA	c. El radio se dirije a la zona del ojo
PS		

OR	Base	d. La base está orientada al plano horizontal

NM		e. No hay actividad no-manual.

Para una descripción más detallada de este sistema de transcripción fonética puede verse Johnson y Massone (1991). En el presente trabajo sólo ejemplificaremos los datos con dibujos y glosas.

segmentos *vocal* (V) y *consonante* (C) de las lenguas habladas.

Desde Stokoe hasta nuestros días, la segmentación del signo ha preocupado a los investigadores de lenguas de señas. En lo concerniente a este trabajo, no discutiremos cuestiones exclusivamente fonológicas sino que a la hora de describir los verbos de movimiento haremos referencia a sus unidades fonológicas, que constituyen, al mismo tiempo, sus formantes morfológicos, tal como veremos en la próxima sección.

Aspectos morfosintácticos: Clasificación verbal en las lenguas de señas

La morfología verbal en estas lenguas es particularmente rica y diversa, y posibilita, en función de sus características flexivas, la organización de la categoría verbal en diversas clases.

Tradicionalmente, se han identificado dos grandes tipos de verbos que denominaremos deícticos y no deícticos siguiendo a Massone y Machado (1994). Los verbos del primer grupo refieren una relación entre una ubicación en el espacio y una entidad; en tanto que en los del segundo grupo, esta relación no existe[12].

Los verbos no deícticos no añaden ningún morfema para manifestar sus argumentos, sino que los expresan mediante señas independientes, a diferencia, como veremos, de lo que sucede con los verbos deícticos. Padden (1983)[13] presenta una clasificación verbal que toma en cuenta los tipos de afijos que se pueden añadir a una raíz verbal. Según esta autora, esta clase de verbos, denominados "simples", se flexiona sólo en aspecto.

Por su parte, los deícticos se caracterizan por manifestar los argumentos en el propio verbo por medio de la utilización gramatical del espacio y el movimiento: la direccionalidad del movimiento cambia: en los llamados espaciales-locativos, para indicar el origen y/o el final de un desplazamiento y, en los de concordancia, para señalar las personas involucradas en el inicio y /o culminación de una acción. Estos verbos tienen afijos locativos y de persona, respectivamente, cuyas formas fonológicas implican localizar u orientar la seña hacia algún punto del espacio que rodea el cuerpo del hablante. El lugar espacial del señante -la zona contigua a su cara y pecho- es el que corresponde a la primera persona o al "aquí"; en tanto que fuera de esta zona, el espacio es el de los otros, el no-yo, el no-aquí. El lugar espacial del receptor es la segunda persona y las demás personas, cosas o locaciones pueden ocupar lugares espaciales referidos a la tercera persona[14].

---

[12] Aunque con diferentes denominaciones, numerosos investigadores coinciden en la realización de una primera gran división en los verbos de las lenguas de señas en dos grupos.

[13] A quien cito a través de Padden (1991).

[14] En las lenguas de señas, el espacio puede ser utilizado de dos maneras distintas: topográfica o sintácticamente, según se trate de verbos espaciales-locativos o de concordancia. En el primer caso se hace un uso topográfico del espacio, es decir, el espacio

Consideremos los siguientes verbos de la lengua de señas argentina:

1. a.$_1$MIRAR$_3$	o	b. Cl:1-$_1$ACERCARSE$_{315}$
"Yo lo miré"	o	"Yo me acerqué a él"[16]

observaremos que el señante dirigirá el movimiento desde su cuerpo hacia el de la tercera persona, el no-aquí, pero si la construcción es

a'.$_3$MIRAR$_1$	o	b'.CL:1-$_3$ACERCARSE$_1$
"Él me mira"	o	"Él se acercó a mí"

el movimiento partirá desde el lugar de la tercera persona o no-aquí, cambiando la dirección del movimiento hacia el señante.

Es por ello que también se conoce a estos verbos como multidireccionales. Friedman (1975) sugiere que en el análisis de estos verbos, las nociones de *fuente/origen* y *meta/destino* son esenciales, ya que la dirección del movimiento puede describirse semánticamente como moviéndose de una *fuente* a una *meta*[17]. Así, las lenguas de señas, explotando las ventajas de su particular modalidad, posibilitan a sus hablantes la utilización lingüística del espacio físico que los rodea y del movimiento.

Por un lado, entonces, encontramos los denominados verbos de concordancia (Liddell y Johnson, 1987) o flexionales (Padden, 1983), que cambian la dirección del movimiento implicado

---

físico que rodea el cuerpo del señante representa un mapa del mundo real o imaginario en el que se desplazarán o ubicarán los participantes del evento. En estos casos, entonces, el espacio hace referencia al espacio, el movimiento de la mano representa el movimiento de los participantes y la CM, la entidad que se desplaza o ubica. El espacio sintáctico, por su parte, fue creado desde "dentro" del lenguaje para permitir al señante referirse a entidades en el espacio. En otras palabras, en el espacio topográfico el referente está en la locación indicada mientras que en el espacio sintáctico la locación indica un determinado referente (Sutton-Spence y Woll, 1999: 130).

[15] Dentro de las convenciones notacionales, hay acuerdo en representar tanto los marcadores de concordancia como los de localización mediante subíndices. Si existe un movimiento lineal entre dos puntos, como en los casos que presentamos, el punto de partida del movimiento –sujeto u origen según nos refiramos a verbos de concordancia o espacio-locativos- se representa con un subíndice antes de la glosa y el lugar de llegada del movimiento –objeto o destino- se indica con un subíndice después de la glosa. Asimismo, indicaremos que un morfema se ha incorporado mediante un guión que vincule a los morfemas que se combinan: tal es el caso del morfema clasificador de entidad CL:1 que aparece en 1b/b'.

[16] Los morfemas nominales incorporados son no referenciales, por lo que supondremos que las entidades a las que refiere el verbo son SN referenciales morfológicamente independientes que fueron previamente mencionados.

[17] Padden observó, respecto de la direccionalidad del movimiento, que los verbos de concordancia ocurren en un plano horizontal a diferencia de los espaciales-locativos que pueden moverse también en otros planos.

en su ejecución en función de cuál sea el sujeto y/o el objeto[18]. Según Padden (1983), los miembros de esta clase verbal se flexionan en aspecto además de hacerlo en persona y número.

Por otra parte, Liddell y Johnson (1987) describen los verbos espaciales-locativos o simplemente espaciales (Padden, 1983) o de movimiento y localización (Supalla, 1978). Estos verbos presentan una morfología especialmente compleja que será tratada en detalle en el próximo apartado. No obstante, es pertinente establecer algunas distinciones.

Los espaciales-locativos, a diferencia de los de concordancia, no admiten afijos para marcar la persona, aunque sí se afijan de manera simultánea morfemas clasificadores que caracterizan al objeto desplazado o cuya ubicación se describe[19]. Es decir que en ambas clases verbales estaremos frente a palabras polimorfémicas[20].

Lo peculiar de estos verbos es que cada unidad fonológica es, a su vez, una unidad morfológica. Están formados por una raíz verbal de movimiento más afijos que hacen referencia tanto al objeto que se desplaza (a través de la CM) como al destino u origen del movimiento (a través de la dirección en relación a un objeto de referencia). Así, si se cambia la CM, se producirá un cambio de significado. Asimismo, el cambio en el principio o final del movimiento que se especifica en el espacio señante producirá un cambio en la información espacial trasmitida. Al igual que los fonemas, entonces, las unidades distintivas mínimas de estas señas no pueden segmentarse en unidades menores pero, a diferencia de los fonemas y al igual que los morfemas, son unidades mínimas de significación.

---

[18] En general, no se especifica de qué tipo de objeto se trata (directo o indirecto, por ejemplo). En mi opinión, la locación destino del movimiento indica el argumento interno que delimita al evento. En este sentido, no nos interesará ni la función sintáctica del objeto ni su rol temático sino su información aspectual. Tenny (1994) define 'delimitación' como la propiedad de un evento de poseer un punto final inherente y definido en el tiempo. Las grillas aspectuales [MEDIDA] y [TRAYECTO, TÉRMINO] se relacionarán con construcciones delimitadas como las que estamos analizando, transitivas con uno o dos argumentos internos, respectivamente. De estas grillas, tanto el rol MEDIDA, que se asigna a los argumentos internos directos, como el rol TÉRMINO, que se asigna a los indirectos, marcan el límite temporal del evento. Esta es la razón, a mi entender, por la que en verbos como MIRAR la concordancia se establezca con el argumento directo y en verbos como EXPLICAR se realice con el indirecto: la concordancia se establecerá con el argumento interno que delimite al evento.

[19] Como en el establecimiento de cualquier clasificación general, hacemos referencia a los ejemplos paradigmáticos de cada clase.

[20] A diferencia de las lenguas habladas en las que las palabras morfológicamente complejas se forman por afijación lineal/secuencial de morfemas a una raíz, las lenguas de modalidad viso-gestual prefieren la simultaneidad. En este sentido, Emmorey (1996:173) sostiene "...the visual system is well suited for simultaneously perceiving a large amount of information, whereas the auditory system seems particularly adept at perceiving fast temporal distinctions. Thus both sign and speech have exploited the advantages of their respective modalities."

La estructura del léxico

Johnson y Liddell (1984) presentan una propuesta de estructuración del léxico en ASL, extensible al resto de las lenguas de señas. Proponen la existencia de morfemas-s(intagmáticos), morfemas similares en cuanto a la estructura fonológica a los de las lenguas habladas, es decir, morfemas formados por un conjunto de segmentos fonológicos compuestos de un número de rasgos fonológicos. Lo interesante aquí es la distinción que establecen en el interior de estos morfemas. Establecen una división en función de la cantidad de información que lleven los segmentos. Así, contaremos con morfemas completamente especificados y no completamente especificados. A su vez, entre estos últimos distinguen a los parcialmente especificados de los mínimamente especificados. Las representaciones léxicas de los morfemas-s no completamente especificados constan de segmentos que contienen celdas o especificaciones vacías para ciertos rasgos. Esto se observará en los verbos de concordancia y en los espaciales-locativos ya que los que conocemos como no-deícticos o simples serán los que posean las matrices fonológicas completamente especificadas, hecho que determinará su carácter de morfemas libres o palabras monomorfemáticas.

Johnson y Liddell proponen que sólo los morfemas-p(aradigmáticos) podrán ocupar las casillas o celdas vacías en las matrices fonológicas, lo que explicará la característica polimorfémica de los verbos deícticos. Estos morfemas poseen límites claros, con significado regular y forma fonológica identificable.

Los siguientes ejemplos de la LSA muestran la información fonológica esencial de los tres morfemas-s que aparecerá en el léxico

i. VIVIR	ii. PREGUNTAR	iii.ESTAR-EN-UN-LUGAR[21]
MA	MA	MA MD no especif.
Seg M----D+	D-----M-----D	D
CM especificada	especificada	no especificada
UB especificada	no completamente	no especificada
DI especificada	no completamente	no especificada
OR especificada	especificada	no especificada

ii y iii representan las formas compartidas por todas las que pueden alternan con ellas. Sustituciones de determinado tipo de información fonológica dentro de diferentes secciones de la

[21] Cuando la glosa de una seña requiere más de una palabra del español, éstas se separan con guiones.

seña original, producirán un cambio en el significado de la seña. Para Johnson y Liddell, los morfemas-s parcialmente especificados contendrán celdas para morfemas de concordancia con el sujeto/objeto. Por su parte, los mínimamente especificados serán la base sobre la que se formarán palabras polisintéticas mediante procesos morfológicos productivos.

En el léxico, entonces, encontraríamos una escala de especificidad que comienza con los morfemas-s que son morfemas libres y que culmina con morfemas-s que son las raíces de verbos de movimiento (Supalla, 1985).

Fernald y Napoli (2000) también dan cuenta de esta característica, atípica para las lenguas habladas, de asociar un significado con parámetros fonológicos. Explican este hecho postulando la existencia de "ion-morphs" –ítems léxicos fonológicamente incompletos- que se combinan con otros "ion-morphs" compatibles para formar una seña.

Los verbos de movimiento, entonces, formarían parte de lo que Supalla (1982) llama el *léxico productivo,* compuesto por signos formados con raíces que no pueden aparecer solas. Los miembros de esta parte del léxico son creados por los señantes mediante la combinación de las partes que los integran, gracias a su conocimiento implícito del conjunto permitido de clasificadores en su lengua de señas, el conjunto permitido de movimientos, ubicaciones y orientaciones, el conjunto permitido de RNM y determinadas reglas de combinación. Hacer explícito, en parte, el conocimiento que hablantes de LSA poseen de su léxico productivo, será nuestra tarea.

CAPÍTULO 2
LOS VERBOS DE MOVIMIENTO

Introducción

Según Levin (1993), una clase verbal está constituida por un grupo de verbos que comparten algún aspecto de su significado, hecho que se refleja en el comportamiento sintáctico de sus miembros. En este sentido, no es posible afirmar que los verbos de movimiento constituyan una clase ya que, para esta autora, este vasto grupo se subdivide en varios subgrupos (menciona por lo menos cinco) con significado léxico y propiedades sintácticas claramente diferenciadas. Una de las distinciones más difundidas en la bibliografía referida al tema (Tesnière, 1959; Levin, 1983; Talmy, 1985; Morimoto, 1998, entre otros) se establece entre los verbos de movimiento inherentemente dirigidos: *ir, venir, llegar, subir, entrar, cruzar* y verbos de manera del movimiento como *caminar, correr, pasear, nadar, rodar*.

Para Tesnière, los verbos de dirección se centran en el desplazamiento y en el espacio en el que éste se efectúa. Se supone, entonces, una especificación –explícita o implícita- del punto del espacio desde el cual y/o hacia el cual se orienta el movimiento. Es por eso que sostiene que estos verbos se refieren a lo "extrínseco" mientras que los verbos de manera del movimiento se refieren a lo "intrínseco", por cuanto se focalizan en el sujeto que se desplaza y en el modo empleado para moverse.

Los direccionales se incluyen, usualmente, en la clase de los inacusativos. Estos verbos seleccionan, además del argumento tema que será el sujeto, un argumento de tipo espacial. Los de manera de moverse, por su parte, son canónicamente inergativos ya que requieren un sujeto agentivo.

En esta investigación nos centraremos principalmente en los verbos de dirección. Asimismo, tendremos en cuenta los verbos de manera del movimiento en tanto se relacionen a un verbo del primer grupo como una categoría lexicalizada en una raíz verbal o como un constituyente subordinado al verbo de dirección (cf. más adelante, Talmy (1985)). Para llevar adelante esta tarea consideraremos las distinciones entre las dos clases verbales que Morimoto realiza para el español. Así, siguiendo a esta autora denominaremos al primer grupo "verbos de desplazamiento" (VDs, en adelante) y al segundo, de verbos de manera de moverse (VMMs).

Morimoto (1998)

Morimoto adopta un análisis léxico-conceptual basado en Jackendoff (1983, 1990). La Semántica de Jackendoff supone que los ítems léxicos se descomponen en una serie de primitivos

conceptuales que se relacionan según una serie de principios de combinación. Entre estos primitivos se encuentra un conjunto cerrado de categorías ontológicas como Objeto, Estado, Evento, Trayectoria, etc. A su vez, cada una de estas categorías puede ser descompuesta en una función de uno o más argumentos. Este conjunto de primitivos y principios de combinación en los que se descompone un ítem es lo que se conoce como Estructura Conceptual (EC, de aquí en más)[22].

Morimoto, entonces, marca las diferencias semánticas entre las dos clases verbales utilizando dos ECs diferentes:

(1) [IR ([ ], [ ])]
Evento Objeto Trayectoria

La función de evento de IR posee, pues, dos argumentos. (1) representa un Evento en el que un Objeto –primer argumento- se desplaza a lo largo de una Trayectoria o recorrido del desplazamiento –segundo argumento.

(2)

MOVERSE ([ ])
Objeto
[X]
Manera
Evento

La función de MOVERSE representa un Evento de movimiento. Sólo posee, como vemos, un argumento conceptual de Objeto que será el que represente al objeto que se mueve.[23]

Consideremos a los VDs. Todos comparten la misma EC reproducida en 1, es decir, todos denotan un Evento del tipo IR. Sin embargo, no constituyen un grupo homogéneo. Como veremos, se establecen distinciones entre los miembros de esta amplia clase de verbos en función de la especificación semántica del constituyente de Trayectoria. Esta especificación semántica se

[22] La gramática actual presta mucha atención al léxico, ya que a partir de las propiedades de sus piezas y de principios generales puede explicarse la formación de sintagmas y oraciones. En el modelo de Principios y Parámetros (Chomsky, 1989) se considera que la estructura argumental (EA) de un predicado está determinada por el número y las posiciones de las variables que la estructura léxico-conceptual (ELC) posea. La relación de correspondencia entre ELC y EA puede representarse del siguiente modo:

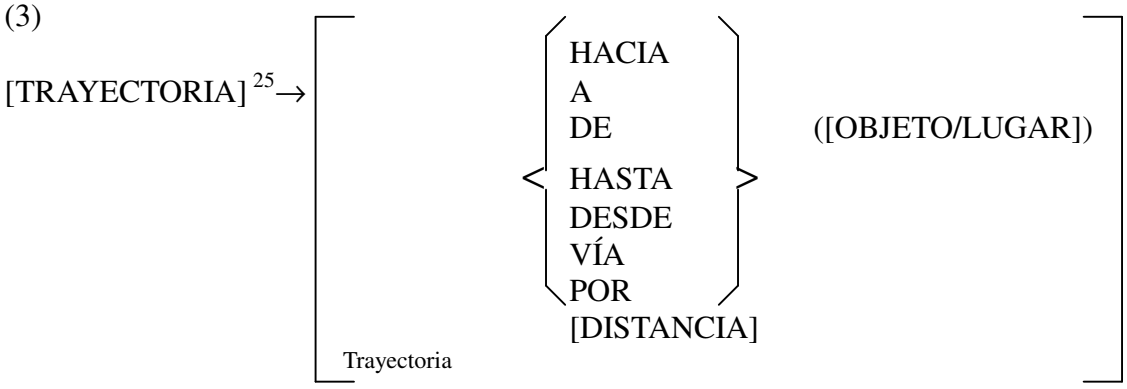
ELC: *embotellar* [x CAUSA [y RESULTE P_{loc} **botella**]/ EA: *embotellar* (x (y))

El enlace entre posiciones sintácticas y argumentos incluidos en una EA será regulado por principios generales de proyección.

[23] Esta es la ELC que Jackendoff presenta y en la que Morimoto se basa para la elaboración de su propuesta. Esta autora presenta cambios en la ELC para reflejar el hecho de que el desplazamiento es parte del significado inherente de los VMMs-E. No nos ocuparemos aquí de este problema. La intención de presentar la ELC general de los verbos de movimiento se relaciona con nuestro interés por determinar cómo se distinguen las diversas trayectorias.

realizará, en la EC, mediante la descomposición de la categoría Trayectoria en una función y uno o más argumentos correspondientes a la categoría conceptual de Objeto o Lugar[24] (Morimoto, 1998:85):

(3)



Las siguientes son las principales funciones de trayectoria que utilizaremos en nuestra investigación:

HACIA: Esta función de trayectoria de orientación representa usualmente una Trayectoria que se dirige al espacio indicado por el Objeto o Lugar de referencia. También existen trayectorias de este tipo que no necesitan apoyarse en Objetos ni Lugares: las Trayectorias HACIA-ARRIBA/ABAJO, por ejemplo, establecen una orientación relativa a la del vector de la gravedad.

DE: Es la función de trayectoria de origen. En este caso, el Objeto o Lugar de referencia indica el punto de partida de la Trayectoria.

A: A diferencia de la función anterior, el espacio indicado por el Objeto o Lugar de referencia señala el punto de llegada de la Trayectoria. Se trata de una función de trayectoria de destino.

VÍA: Representa la función de trayectoria de tránsito. La Trayectoria puede incluir el Objeto/Lugar de referencia como en *ir a Madrid por la carretera* o puede no incluirlo y simplemente pasar por un

---

[24] La estructura de función-argumento de (3) se vincula, dentro de la teoría de Jackendoff, con la definición de papeles temáticos. Éstos no constituyen primitivos semánticos sino que se derivan de las relaciones estructurales que se definen en la EC. Los roles temáticos se consideran, entonces, "etiquetas" convencionales con las que nos referimos a determinadas posiciones argumentales de la estructura conceptual. Hale y Keyser (1993), entre otros, también comparten esta visión estructural sobre los papeles temáticos.

[25] En una construcción que expresa una relación espacial, un objeto es utilizado para definir una región en la que otro objeto se desplaza o ubica. El primero será el objeto de referencia y el segundo el objeto-figura. Una relación de esta naturaleza, en inglés o en español, no relaciona los términos de manera directa sino que un sintagma preposicional (SP) definirá la región en términos de objeto de referencia y figura y, dentro del SP, la preposición será el elemento lingüístico que exprese esa relación. En una construcción como *The cat is sitting [on the mat]*$_{SP}$ ("El gato está sentado en la alfombra"), por ejemplo, la relación espacial está expresada por la preposición "on". Es por eso que para especificar las diversas clases de trayectorias posibles se agregará un operador de significado "preposicional" como Vía, Toward, From, etc. Morimoto adopta estas consideraciones de Jackendoff para describir las diferencias entre las ECs de los VDs.

espacio próximo a él en *El Tour de Francia pasa por su casa* –los ejemplos son de Morimoto.

A partir de estas distinciones, la autora incluye a la mayoría de los VDs en alguno de los siguientes subgrupos en función del tipo de trayectoria inherente a su significado léxico:

i. VDs con Trayectoria del tipo DE y/o A: el desplazamiento expresado por este tipo de verbos, o bien parte del espacio definido por el objeto o lugar de referencia, o bien termina en él.

A) sin superación de límite: *venir, alcanzar, abandonar, zarpar*

B) con superación de límite: *entrar, salir, penetrar, etc*.

ii. VDs con Trayectoria de tránsito: el desplazamiento expresado por este tipo de verbos no tiene una orientación inherente y recorre el espacio definido por el objeto o lugar de referencia: *pasar, cruzar, atravesar*, etc.

iii. VDs con Trayectoria del tipo HACIA: *ir, subir, caer, avanzar, acercarse*, etc. Estos verbos se caracterizan por expresar un desplazamiento con una determinada dirección, sin hacer mención a los puntos extremos de la trayectoria recorrida (que podrán expresarse por medio de complementos).

Esta distinción se establece, como hemos dicho, teniendo en cuenta la trayectoria inherente del verbo.

Toda trayectoria es inherentemente direccional. Sin embargo, no en todos los casos la trayectoria es inherentemente delimitada; su delimitación dependerá de si el evento llega a su término cuando el objeto que se desplaza alcanza el punto final de la trayectoria. Así, podremos distinguir entre i, ii y iii, según sean trayectorias inherentemente delimitadas o no delimitadas.

Los verbos como *llegar, venir, entrar, salir*, es decir, los del grupo i., expresan un desplazamiento que termina en un punto, independientemente del argumento que lo acompañe, tal como lo ilustran los siguientes ejemplos de Morimoto:

(4) a. El tren llegó a Madrid (a las tres).

b. El ladrón entró por la ventana (a las tres)[26]

El significado léxico de estos verbos encierra, entonces, una trayectoria delimitada.

A diferencia de estos verbos, que presentan delimitación a nivel léxico, el significado léxico de los del grupo iii. como *subir, bajar, acercarse*, se refiere a un desplazamiento continuo, sin un

[26] Recordemos que la posibilidad de que se añadan determinados adjuntos da cuenta de diversas distinciones aspectuales. Así, los logros –clase aspectual propuesta por Vendler caracterizada por Smith (1991) como [-estativo], [-durativo] y [+télico]- pueden recibir adverbiales puntuales como "a X hora" y las realizaciones –[-estativo], [+durativo] y [+ télico]-, pueden ser modificadas por adverbiales temporales del tipo "en + medida (x horas)".

punto que alcanzar. Si constituyen un evento delimitado será por el carácter delimitado de los argumentos de trayectoria que lo acompañen:

(5) a. María fue a Madrid (en una hora).
b. María fue hacia Madrid (*en una hora).
c. María pasó por Madrid.

En (4), si el núcleo preposicional varía, no varía, en cambio, la información aspectual de la oración. Por el contrario, en (5), será el carácter de la preposición la que indicará si se trata o no de una construcción delimitada, por lo que un cambio de preposición puede implicar un cambio en la delimitación de la construcción en su conjunto, como ilustra (5): el sintagma preposicional de (5.a.) tiene como núcleo una preposición delimitada, por lo tanto la construcción se delimita; el núcleo del sintagma preposicional de (5.b.) es una preposición no delimitada, por lo tanto la construcción continúa sin un límite.

Al igual que "hacia", la preposición "por" de (5.c.), que indica un lugar de tránsito, no delimita trayectorias.

Por su parte, entre los VMMs Morimoto distingue entre aquellos verbos que se limitan a señalar la existencia de un desplazamiento, sin especificar, a nivel léxico, qué tipo de trayectoria está implicada como *caminar, correr, renguear, rodar, nadar*, y aquellos en que la trayectoria está ausente, tales como *tambalearse, balancearse*, etc. Los primeros, al implicar un desplazamiento lineal, involucran alguna referencia espacial externa al objeto que se mueve, por lo que los denomina VMM con referencia externa (VMMs-E); los de tipo de *tambalearse* son denominados VMM interno. Mientras los VMMs-E son típicamente inergativos, los VMMs-I constituyen ejemplos de la clase de los inacusativos. Levin y Rappaport (1995)[27] señalan que esto se debe al hecho de que, en el primer caso, el argumento del verbo posee control sobre el evento en tanto que en el segundo el argumento carece de tal control.

El siguiente cuadro que tomamos de Morimoto (1998:53) resume las características ya mencionadas:

(6)

[27] A quienes cito a través de Morimoto.

	presencia de desplazamiento	trayectoria	manera de moverse
VD	sí	determinada	no
VMM-E	sí	indeterminada	sí
VMM-I	no	ausente	sí

En este trabajo nos limitaremos a analizar el comportamiento de los VDs con Trayectoria del tipo HACIA y los VMMs-E.

El cuadro anterior utiliza las nociones de "desplazamiento", "trayectoria" y "manera de moverse" para establecer distinciones entre verbos de movimiento. Tal como veremos en la próxima sección, estos conceptos son considerados como "componentes semánticos básicos de un evento de movimiento" (Talmy 1985).

Talmy (1985)

Una estructura conceptual está concebida como una representación mental compartida por los hablantes de todas las lenguas naturales, es decir, se presenta como universal. Sin embargo, puede reflejarse en la morfosintaxis de las distintas lenguas de manera muy diversa, como lo ilustra Talmy (1985, 2000) en su estudio tipológico sobre los procesos de lexicalización de componentes semánticos de un evento de movimiento en una raíz verbal de movimiento.

Al hablar de lexicalización o conflación ("conflation") Talmy hace referencia a un proceso a través del cual dos o más componentes semánticos se funden o integran en una forma verbal más simple generando un complejo semántico. Los VDs son tomados por Talmy como ejemplo de ello ya que estos verbos, además de referirse a un desplazamiento, pueden hacer referencia a la manera del movimiento, a la trayectoria o al objeto que se desplaza, según la lengua.

Como anticipáramos en la introducción, uno de nuestros objetivos es el de determinar qué patrón de lexicalización exhibe la lengua de señas argentina, por lo que nos detendremos brevemente en la descripción del trabajo de Talmy (1985). Asimismo, tendremos en cuenta los aspectos más relevantes de la revisión de este trabajo presentado en Talmy (2000).

Para Talmy, el evento de movimiento básico consta de un objeto (la Figura) que se mueve o ubica con respecto a otro objeto que sirve de punto de referencia (el Fondo)[28]. Además de Figura y Fondo[29], la Trayectoria y el Movimiento constituyen los componentes básicos restantes de un

[28] Para nuestro trabajo interesará, únicamente, la descripción lingüística de las relaciones dinámicas que puedan establecerse entre la Figura y el Fondo, como el movimiento a lo largo de una trayectoria. Dejaremos de lado, entonces, el estudio de las relaciones estáticas o ubicativas.

[29] Talmy también se refiere al Fondo como Objeto de Referencia o Secundario.

evento de movimiento. 'Trayectoria' indica la trayectoria seguida por la Figura con respecto al punto de referencia y el componente Movimiento refiere a la existencia de desplazamiento[30]. Por otra parte, un evento de movimiento puede asociarse a un evento externo o co-evento, usualmente la Manera o Causa del movimiento[31]. El componente adicional Manera, en el que nos centraremos, hace referencia "a la acción o estado subsidiario que el paciente manifiesta concurrentemente con la acción o estado principal" (Talmy 1985).

Basándose, entonces, en el hecho de que es posible aislar elementos del significado tales como Figura, Trayectoria y Manera, Talmy identifica los elementos superficiales que expresan dichos componentes semánticos en una oración y establece así tres patrones de lexicalización.

Uno de los patrones es el que lexicaliza la Manera en la raíz verbal. El inglés es un ejemplo de este tipo de lenguas. Los siguientes enunciados ilustran el patrón [Movimiento + Manera]:

(7) a. con verbos no agentivos:
The rock rolled/slid/bounced down the hill
Literalmente: La roca rodó/se deslizó/rebotó hacia debajo de la colina
"La roca cayó de la montaña rodando/deslizándose/rebotando"[32]

b. con verbos auto agentivos[33]
I ran/jumped my way down the stairs
Literalmente: Yo corrí/salté mi camino hacia debajo de las escaleras
"Bajé las escaleras corriendo/saltando"

El segundo esquema, [Movimiento + Trayectoria], presenta la Trayectoria incorporada a la raíz verbal. Por lo tanto, en las lenguas que presentan este patrón, la raíz verbal expresa tanto el hecho del movimiento como el de la trayectoria seguida[34]. El español es un ejemplo de este tipo de

[30] Morimoto nota que Talmy (1985) no establece explícitamente la distinción entre Desplazamiento y Movimiento -aunque la palabra m*ovement* que él emplea hace referencia a lo que (ella llama) "desplazamiento" (Morimoto 1998:55)- En Talmy (2000), sí se hace explícita esta distinción.

[31] Talmy (2000) señala la existencia de otros eventos externos, tales como Concomitancia o Subsecuencia, por ejemplo, pero no resulta pertinente ocuparnos de ellos en el presente trabajo.

[32] El español no puede expresar los enunciados mencionados en la forma en que el inglés lo hace. Si la Manera está expresada en la misma oración en la que aparece un verbo de movimiento, lo hará de un modo independiente, usualmente como un constituyente adverbial o de gerundio "satélite".

[33] Talmy también trata los verbos agentivos, que son, invariablemente, verbos transitivos. Sin embargo, el análisis de construcciones con ese tipo de predicados quedan fuera del alcance de este trabajo.

[34] En Talmy (2000) se sostiene que la Trayectoria comprende diversos componentes estructuralmente diferentes. Para las

lengua. Si la Manera está presente se expresará por medio de un constituyente independiente, lo que se ejemplifica a continuación:

(8) a. La botella entró a la cueva (flotando).
b. El globo subió por la chimenea (flotando).
c. La botella volvió a la orilla (flotando).

En el tercer patrón, el componente semántico Figura se incorpora a la raíz verbal de movimiento. Las lenguas de este tipo presentan una serie de verbos que expresan varias clases de objetos como movidos o localizados. Según Talmy, el Atsugewi, una lengua Hokan del norte de California, es un ejemplo por excelencia de esta clase de lenguas. Las siguientes raíces verbales son prueba de ello:

-lup-: Se usa en referencia a objetos esféricos y brillosos.
-caq-: Se usa en referencia a objetos pegajosos y grumosos.
-staq-: Se usa en referencia a objetos viscosos.

Observemos la expresión de movimiento con conflación de Figura que Talmy presenta:

(9)
/-w-uh-staq-ik ·-^{a}/ ⇒ [wostaqík· a]
Verbo raíz: -staq-
Sufijo locativo: -ik- "en el piso"
Prefijo instrumental: uh- "por el propio peso que actúa sobre él"
Set de afijos flexivos que indica sujeto de tercera persona: -w--a
Lit: Un objeto viscoso está situado en el suelo debido al propio peso que actúa sobre él.
" Los intestinos yacen en el suelo".

El hecho de que las lenguas difieran entre sí según el modelo de fusión predominante en ellas, no significa que presenten un único patrón de lexicalización: un lenguaje puede emplear un patrón para un tipo de evento de movimiento y otro tipo para un evento diferente. Talmy (2000) denomina

---

lenguas orales son el Vector, la Conformación y la Deixis. Siguiendo a Supalla, Talmy afirma que las lenguas de señas pueden tener, además, Contorno y Dirección, asunto, este último, que trataremos en la próxima sección.

a esta posibilidad de alternancia de patrones “sistema de conflación complementaria”. En Emai, por ejemplo, sólo los verbos de movimiento auto-agentivos utilizan verbos con la trayectoria lexicalizada. Verbos con conflación del co-evento expresarán un evento de movimiento no agentivo y agentivo –puede usarse también este último patrón para movimientos auto-agentivos si la manera no es “caminando”. También la lengua Tzetzal, entre otras señaladas por Talmy, exhibe un sistema de conflación complementario. Esta lengua emplea los tres tipos principales de conflación para la expresión de eventos de movimiento diferentes (Talmy, 2000 para más detalle).

El análisis componencial propuesto por Talmy nos brinda un panorama general de qué componentes de un evento de movimiento se combinan formando complejos semánticos. Sin embargo, creemos necesario profundizar en el conocimiento de los mecanismos que posibilitan la formación de estos predicados complejos. En el capítulo 5, nos detendremos a analizar alternativas referidas al tema.

CAPÍTULO 3
LOS VERBOS DE MOVIMIENTO EN LAS LENGUAS DE SEÑAS

Cuando en la literatura sobre lenguas de señas se habla de verbos de movimiento, tradicionalmente se hace referencia a los que conocemos como VDs. Aquí, si bien centraremos nuestra atención en los VDs del tipo HACIA, tendremos también en cuenta las características de los VMMs-E.

Supalla (1978, 1985, 1990) se ha ocupado especialmente de su descripción y es quien presenta un análisis de su estructura interna para la ASL que se ha adoptado, en líneas generales, en estudios posteriores de la ASL y de otras lenguas de señas[35]. Su estructura morfológica general implica la presencia de una o más raíces de movimiento a las que se afijan, de manera simultánea, morfemas clasificadores obligatorios y afijos que indican la manera o la dirección del movimiento.

Sobre las raíces de movimiento

Estas raíces se expresan mediante diferentes tipos de movimiento. Cada uno de ellos es una raíz que se refiere a un predicado subyacente: el movimiento de la raíz que se relaciona con predicados de existencia describe físicamente un objeto (su forma, volumen, altura, etc.); el de la raíz de contacto se vincula con predicados de ubicación: el segmento articulatorio que corresponde a una detención expresa una ubicación y, en las raíces lineal, arco, circular, de eje final (“*end-pivotal”*) y de eje medial (“*mid-pivotal”)*, referidas a predicados de movimiento, el movimiento de la mano representa el de una entidad.

Como hemos dicho, sólo nos interesaremos por los VDs y los VMMs-E, por lo que no nos detendremos en el estudio de las construcciones ubicativas. Esto excluye de nuestro análisis el tratamiento de las raíces de contacto así como el de las de existencia. Nos ocuparemos, pues, de las raíces de movimiento propiamente dichas.

Estas raíces difieren en función de la trayectoria del movimiento. En todas ellas, la mano comienza su movimiento en algún lugar del espacio señante, como punto inicial, moviéndose hasta un punto final. En la raíz lineal, la mano se mueve a lo largo de una línea recta desde un punto inicial hasta uno final. En la raíz arco, el trayecto realizado por la mano tiene forma de arco. Este movimiento no representa, necesariamente, un “movimiento en arco” de una entidad, sino que puede tener un significado más abstracto. La raíz circular indica que el trayecto del movimiento es

[35] Oviedo (2001: 218) hace referencia a por lo menos nueve lenguas de señas cuya descripción de los verbos de movimiento se ha realizado en estos términos.

un círculo. En estas tres raíces toda la mano se mueve en el espacio. No sucede lo mismo con las dos raíces de movimiento restantes. En ellas, una parte de la mano está fija en un lugar mientras que la otra parte se mueve. En estos casos, la mano cambia de orientación. En la raíz de eje final, un extremo de la mano se queda en un lugar mientras el otro extremo se mueve. Finalmente, en la raíz de eje medial, la mano cambia su orientación teniendo fija la mitad de la mano.

Es necesario destacar que, de estas cinco raíces de movimiento sólo las tres primeras hacen referencia a desplazamiento. Las dos últimas, en cambio, corresponderían a verbos que Morimoto denomina de manera de movimiento interno (VMM-I). A su vez, de las tres primeras raíces, nos interesará principalmente la lineal.

Por otra parte, las raíces de movimiento pueden combinarse secuencialmente formando cadenas complejas de raíces. En este trabajo, sólo nos ocuparemos de construcciones con una única raíz de movimiento.

Schick (1987)[36] también identifica raíces imitativas. Para la descripción de los VMMs-E, nos interesarán aquellas que representen la manera en que una Figura se mueve.

Sobre los morfemas clasificadores

En estos verbos, la configuración manual (CM) de la seña constituye el morfema que marca las características del objeto implicado en el evento de movimiento. Este morfema clasificador *clasal*[37] hace referencia a una *clase* mediante la representación de una característica compartida por sus miembros. Las entidades que forman parte de los diversos grupos pertenecen a "tipos naturales" como personas, animales, objetos planos, etc.[38]

Supalla (1985) ha establecido la siguiente clasificación de los clasificadores de la ASL:

- clasificadores instrumentales (CLI): son morfemas cuyas CMs representan instrumentos o la manera en que ciertos instrumentos se manipulan.
- clasificadores de tamaño y forma (CLT/F o SASS, por sus iniciales en inglés: "size and shape specifiers"): en estos morfemas, la CM se refiere a características físicas de un objeto.
-clasificadores semánticos (CLS), o de entidad, según Liddell y Johnson (1989): son los que se realizan mediante CMs cuyo significado corresponde a una entidad completa: PERSONA, VEHÍCULO etc. En las figuras a. y b. que presentamos a continuación, observamos ejemplos de

[36] A quien cito a través de Benedicto y Brentari (2000).

[37] Según afirma Lyons (1989:409) "...los principios de la clasificación clasal parecen universales, basados en la prominencia ontológica de los tipos naturales y en la prominencia perceptual o funcional de ciertos atributos determinante." Por otra parte, además de clasales, las construcciones con clasificador pueden ser *mensurales:* en este caso se individualiza en términos de cantidad.

[38] No sólo las lenguas de señas utilizan morfemas clasificadores. Si bien las lenguas indoeuropeas no los emplean, muchas otras lenguas habladas del mundo sí lo hacen.

clasificadores de entidad en la lengua de señas francesa[39]:

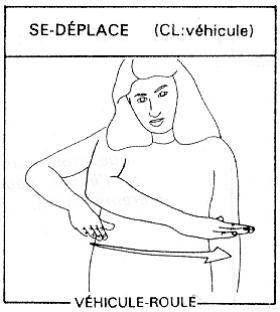


Figura a.

Figura b.

A diferencia de lo que sucede con los clasificadores corporales, la aparición de estos clasificadores no está restringida por el carácter [+animado] del referente.

- Clasificadores corporales (CLC): la mano u otra parte del cuerpo del señante es utilizada para representar una parte del cuerpo del referente. Estos clasificadores indican, entre otras cosas, una actividad de una parte del cuerpo. Como Supalla notara tempranamente, estos clasificadores no coaparecen, en general, con morfemas que indiquen el trayecto del desplazamiento, sino únicamente con aquellos que indiquen la manera en la que el desplazamiento se realiza.

Los VMMs-E, que Supalla denomina "verbos de manera humana de locomoción", se caracterizan, según este autor, por implicar la presencia de los clasificadores corporales. Presenta como verbos de este tipo a SWIM ("nadar"), WALK-ON-TOES ("caminar en puntas de pie") y RUN ("correr") para cuya ejecución se requiere un CLC que represente brazos, pies y piernas respectivamente.

El clasificador "criatura de dos piernas" –cuya CM es "V", con los dedos hacia abajo-, se comporta de manera distinta al resto de los clasificadores que señalan una parte del cuerpo ya que, como veremos más adelante, puede afijarse a una raíz de movimiento junto con un morfema que indique la trayectoria del desplazamiento. Este clasificador aparece en distribución complementaria con los clasificadores corporales mencionados anteriormente: Supalla señala que sólo el clasificador "dos piernas" (CL:V) puede ocurrir con verbos que indican la manera como JUMP ("saltar"), FALL ("caerse"), FLOAT ("flotar"), por ejemplo. El CL:V puede combinarse con un morfema de manera para formar WALK, pero en ese caso, además se deberá indicar la trayectoria del movimiento. A partir de estos hechos, Supalla (1990:136) concluye "each classifier is specialized for combining with a particular set of the motion morpheme classes...".

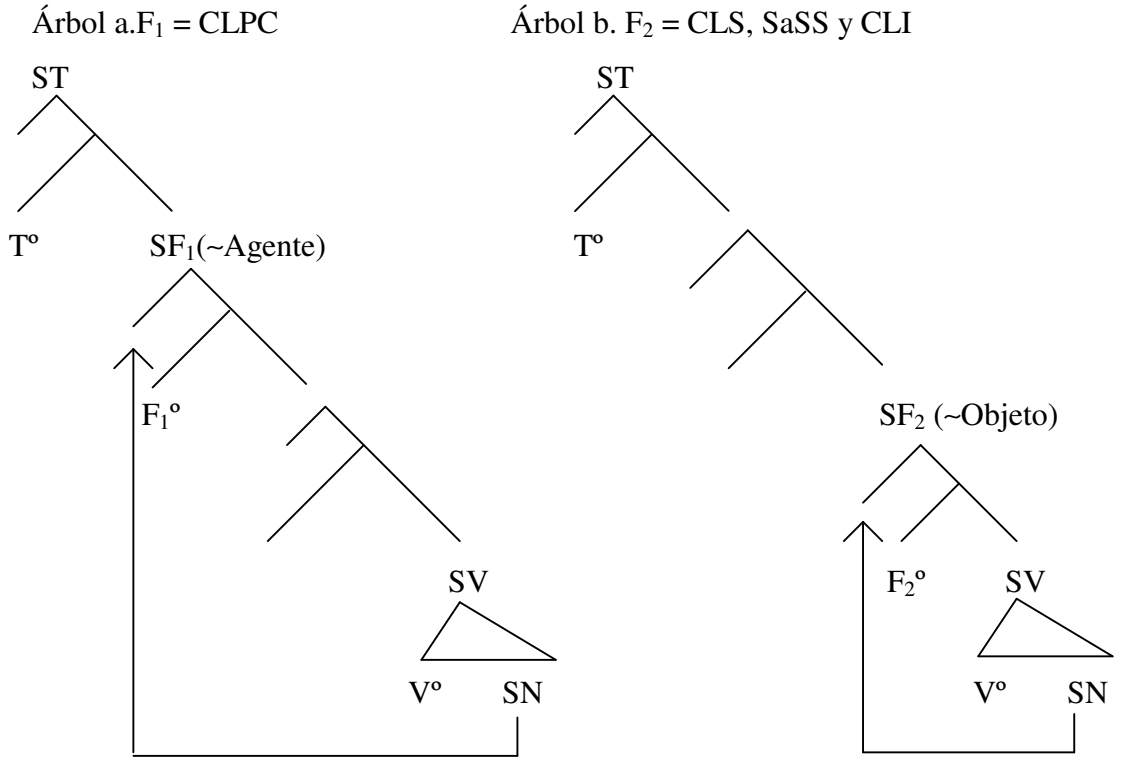
Los predicados que involucren la presencia de cualquiera de estos tipos de clasificadores, se relacionarán, invariablemente, con un sintagma nominal referencial morfológicamente

[39] Estas imágenes fueron extraídas de Moody, B.; Hof, D. y Dumartin, S (1983:111).

independiente que forme parte de una construcción oracional mayor. La relación que se establezca entre morfema clasificador y, en nuestro caso, la Figura implicada en un evento de movimiento, será de "concordancia semántica".

Para Benedicto y Brentari (2000) estaríamos hablando de categorías funcionales que se proyectan máximamente en un sintagma funcional completo. Su propuesta es que los clasificadores son núcleos funcionales que restringen la selección argumental. La raíz verbal indicará el número de argumentos seleccionados pero será el clasificador el elemento que imponga su subcategorización sintáctica.

Postulan la existencia de dos tipos de proyección funcional: el sintagma funcional 2 (SF_2), tiene como núcleos a los clasificadores CLS, SaSS y los instrumentales cuya CM describe el instrumento en sí[40]; núcleos que dominan inmediatamente al sintagma verbal (SV) que contiene la raíz verbal y sus argumentos. El SF_1 tendrá como núcleo a un CLC y se ubicará en una posición más alta que SF_2 en la estructura arbórea. Si el SV se combina[41] con un núcleo F_2, el argumento seleccionado por V se desplazará hasta su especificador y adoptará las propiedades de un argumento interno. Si, en cambio, el SV se une sintácticamente con un núcleo F_1, el argumento de V se desplazará a su especificador y adquirirá estatus de argumento externo e interpretación agentiva. Observemos los esquemas correspondientes:



[40] El grupo de clasificadores instrumentales restante, es decir, aquellos cuya CM refiere a la manera en que ciertos objetos son manipulados, serían "una especie de morfo *pormanteau*", una combinación de F_1 y F_2.

[41] *Merges,* aclaran las autoras.

Si bien Benedicto y Brentari no hablan de "incorporación", el fenómeno que describen ha sido considerado así en la tradición lingüística de las lenguas de señas. Se trata, para muchos, de un proceso de incorporación de clasificadores (Supalla, 1978; Moody, Hof y Dumartin, 1983; Schick, 1990; Fourestier, 1999[42]) o incorporación nominal (Shepard-Kegl, 1985; Massone y Curiel, 1994).

Este fenómeno también se presenta en las lenguas habladas, tal como lo ilustra Rosen (1989), entre muchos otros. Esta autora define la incorporación nominal como un proceso por el cual un sustantivo se combina con un verbo para producir un verbo complejo.

En su trabajo establece la existencia de dos tipos de incorporación. El primer tipo adopta la forma de un simple compuesto: la estructura argumental se altera de modo que el verbo complejo toma un argumento menos. En otras palabras, un argumento del verbo simple se satisface dentro del verbo, incorporándose a él. La segunda clase de incorporación trae aparejada una restricción en la selección del predicado y, a diferencia de lo que ocurría en la incorporación "compuesta" del primer tipo, cuando el nombre se incorpora al verbo, la estructura argumental del verbo complejo no varía. Es decir que en la incorporación del segundo tipo, el sustantivo incorporado no satisface ningún argumento del verbo. Por esta razón puede coaparecer con un SN argumental.

La relación de concordancia semántica entre morfema clasificador y SN referencial a la que hicimos mención oportunamente, surge también en este caso: SN y N incorporado están semánticamente ligados. Si el SN está explícito, éste debe ser más específico que el sustantivo incorporado (o por lo menos, tan específico como él). Es por eso que Rosen denomina a esta clase de incorporación "incorporación clasificadora". Para esta autora, entonces, el sustantivo incorporado impone una restricción de selección en el verbo, de tal modo que el SN debe estar dentro de la clase de objetos delimitada por el sustantivo que se incorpora.

Tanto Rosen como Benedicto y Brentari hablan de la decisiva participación del clasificador en la selección argumental del verbo incorporante. En el primer caso se hace referencia a una restricción semántica, en el segundo a una imposición de rasgos sintácticos. En el capítulo 5 tomaremos en cuenta algunas de estas consideraciones. Asimismo, analizaremos si se trata de un proceso de incorporación en el léxico o, como propone Baker (1988), de incorporación sintáctica.

Continuando, ahora, con nuestra descripción de los elementos que conforman verbos de movimiento, nos centraremos en los morfemas de movimiento que indican la trayectoria y la manera del desplazamiento.

---

[42] Cito a los dos últimos autores a través de Oviedo (2001).

Sobre los afijos de movimiento

En los verbos que nos ocupan, observaremos el movimiento manual de un punto a otro haciendo referencia a dos locaciones espaciales cuyo valor habrá sido previamente establecido en el espacio.

Recordemos que cuando presentamos la clasificación verbal en las lenguas de señas, nos detuvimos en una característica de los verbos de movimiento –compartida por los de concordancia-: a estos verbos se afijan morfemas que dirigen la seña hacia algún punto del espacio, ya establecido (cf. capítulo 1). Esos puntos harán referencia al "aquí" si se trata del lugar espacial del señante, o al "no–aquí" si la locación está fuera de esa zona.

Estos "puntos del espacio" indicados por un morfema de dirección del movimiento concuerdan con la locación espacial del Fondo u objeto secundario (OS) señado con anterioridad[43]. Este morfema, al igual que el CL de Figura, se afijará de manera simultánea a la raíz verbal de trayectoria.

Estos verbos, como hemos dicho, representan el desplazamiento de las entidades que participan de un evento de movimiento. Puede, entonces, presentarse un gran número de variaciones en cuanto a la direccionalidad: la mano podrá dirigirse hacia arriba o abajo, alejarse o acercarse al señante, terminar su movimiento en un punto determinado del espacio señante o en contacto con una seña realizada con la otra mano.

La ubicación del Fondo con respecto a la trayectoria del movimiento de la mano activa reflejará la relación espacial que se establece: si, por ejemplo, el movimiento de la mano que representa al objeto central parte del Fondo, éste se entenderá como el origen del desplazamiento, en tanto que si llega a él será considerado el destino. En otras palabras, el verbo raíz de movimiento más el morfema clasificador que concuerde con la Figura seguirá una determinada dirección respecto del Fondo en función del tipo de trayectoria que pretenda expresar[44].

---

[43] Liddell (1980) menciona que en construcciones que expresan una relación locativa, en primer lugar se seña el punto de referencia (el Fondo) con respecto al cual se ubica, en segundo lugar, el elemento a ser localizado (la Figura). Supalla (1990) llega a la misma conclusión refiriéndose a los verbos de movimiento. Aparentemente, los datos de LSA que presentaremos en el próximo capítulo, apoyarían esta hipótesis.

Emmorey (1996) nota que este orden es el inverso del que Talmy (1983) describe para lenguas habladas:

a. The bicycle (Figura) is next to the house (Fondo).

b. ??The house is next to the bicycle.

[44] El Fondo también puede ser un morfema clasificador que se ejecuta con la mano conocida como "base" o "débil". En estos casos, el clasificador para el OS puede realizarse simultáneamente con el morfema clasificador que representa a la Figura. Si el OS se realiza con las dos manos no será posible la articulación simultánea. Supalla (1990) denomina a estas limitaciones "restricciones físicas sobre la simultaneidad". Estas forman parte de lo que Chomsky (1999) considera condicionamientos impuestos "desde fuera" del lenguaje; restricciones impuestas por las *condiciones de salida*.

Ahora bien, cuando el clasificador es CL:V, a los verbos de movimiento se les puede afijar un morfema que indica la manera del movimiento. Así, tendremos un verbo complejo compuesto por una raíz verbal de trayectoria, más una serie de morfemas: el morfema clasificador, el de dirección y el de manera. Presentamos a continuación un ejemplo de este tipo de construcciones en la LSColombiana (Oviedo, 2001:184) que expresa que una persona se acerca caminando:

Figura c.

Como mencionáramos al caracterizar los clasificadores, es excepcional que un clasificador que se afija con morfemas que indican la manera del desplazamiento (CL:V), coaparezca con afijos de trayectoria. En los otros casos (CLC bimanuales) la manera se incorpora pero no el morfema que marca la trayectoria. Así, para Supalla podemos encontrar dos grandes grupos de verbos de movimiento:

- los verbos de locomoción, que representan la manera de locomoción de una entidad humana e implican la utilización de CLC y
- los verbos vía, que representan la vía y dirección del movimiento e implican la utilización de clasificadores relativamente no marcados.

Como vemos, la afijación simultánea de morfemas es una característica de estos verbos. Sin embargo, Supalla presenta una serie de interesantes limitaciones para la simultaneidad, tanto físicas (cf. nota 11) como gramaticales.

Para ilustrar este último tipo de limitación, presenta oraciones en las que sería físicamente posible combinar los morfemas de dirección y manera simultáneamente; sin embargo, su coaparición en un único verbo arroja una construcción agramatical. Esto sucede en una oración como *A person running zigzag uphill* (“Una persona subió la montaña corriendo en zigzag”). En este caso, para producir un enunciado gramatical, los señantes deberán recurrir a la articulación de una secuencia de dos verbos: uno que incluya un clasificador corporal y morfemas que indiquen manera, y otro que incluya un clasificador y morfemas que marquen el desplazamiento y la

dirección del movimiento. Esto se ilustra en la Figura d., extraída de Supalla (1990:135):

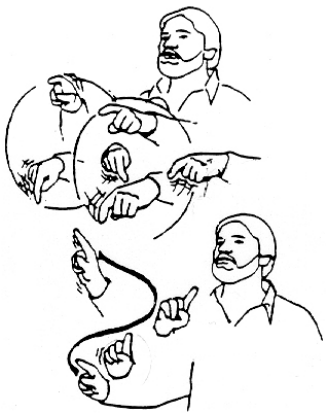


Figura d.

Entonces, para expresar muchos o todos los aspectos de un evento de movimiento se deberán utilizar dos verbos diferentes. Se trataría, para Supalla, de casos de "construcciones seriales" o verbos seriales: en el primer verbo, considerado el verbo principal (*primary verb)*, aparecerá el predicado de manera y, en un segundo término, se encontrará el verbo subordinado de trayectoria *(dependent verb)*. Debido a que la trayectoria no formaría parte de la estructura verbal principal, sino que sería un "satélite", este autor supone que la ASL tiende a seguir, en términos de Talmy (1985), el patrón de lexicalización del inglés [Movimiento + Manera].

Sin embargo, Slobin y Hoiting (1994) afirman que la ASL, la lengua de señas holandesa y el resto de las lenguas de señas serán como el español, es decir, presentarán el esquema [Movimiento + Trayectoria]. Para ellos, en los casos descriptos por Supalla, la dirección del movimiento se codifica mediante un verbo, no a través de un elemento periférico. Consideran, asimismo, que ambas formas son verbales, tanto la que indica Manera como la que señala la Trayectoria y agregan que en las lenguas con verbos seriales es usual que el verbo de manera se anteponga al de dirección tal como se describe para la ASL. El hecho de que un verbo preceda a otro no indica que sea el verbo no dependiente de la construcción serial, concluyen.

Recordemos que Talmy (1985) describe la forma en que las distintas lenguas lexicalizan los componentes semánticos básicos de un evento de movimiento a la raíz verbal y presenta tres patrones de lexicalización surgidos del estudio de lenguas habladas. Esta tipología se ve enriquecida con las consideraciones que realizan Supalla (1990) y Slobin y Hoiting (1994) acerca de lenguas de modalidad viso-gestual. Por nuestra parte, en el siguiente capítulo analizaremos datos de la lengua de señas argentina que nos permitirán determinar su lugar dentro de este estudio tipológico de

lexicalización.

En síntesis, los verbos de movimiento de las lenguas de señas son polimorfémicos. El tipo de información que posean será variable y claramente segmentable. Así, encontramos verbos con afijos clasificadores y de dirección, verbos con clasificadores bimanuales y manera de movimiento y, excepcionalmente, verbos con afijos clasificadores, de dirección y de manera.

Las consideraciones mencionadas sobre la morfología de esta clase verbal nos habla de su carácter aglutinante y polisintético. Si bien no se ha considerado, en general, a las lenguas de modalidad viso-gestual a la hora del establecimiento de tipologías lingüísticas[45], numerosos investigadores han coincidido en esta observación:

"American Sign Language (ASL) and other natural sign languages in use by deaf populations are polysynthetic, highly inflected languages that yield to the same sorts of linguistic description that inform us about spoken languages" Johnson y Liddell (1984)

"La morfología productiva de las lenguas de señas que combinan en una única palabra muchos morfemas (como en el caso de las raíces de incorporación numeral) convierte a estas lenguas en polisintéticas" (Massone y Machado, 1994:79)

"Las lenguas de señas son lenguas polisintéticas –como el esquimal, las lenguas amerindias y algunas lenguas caucásicas o el kwakw'ala- y aglutinantes, es decir, son lenguas con lexemas complejos formados por la yuxtaposición de diferentes formativos con límites claros entre ellos" Massone y Curiel (1994:1)

"La complejidad de la morfología de los verbos de movimiento y localización ha sido comparada a la de las complejas estructuras morfológicas aglutinantes de algunas lenguas orales" Padden (1991:314)

Teniendo en cuenta las características morfológicas aglutinantes de las lenguas de señas y los

[45] De las primeras investigaciones tipológicas del siglo XIX, se populariza una clasificación morfológica tripartita de las lenguas en aislantes, aglutinantes y flexivas (Robins, 1997). En una lengua aislante ideal, se establece una correspondencia término a término entre palabra y morfema; una lengua aglutinante posee palabras que pueden constar de más de un morfema. Lo peculiar es que los límites entre ellos pueden establecerse con claridad. En las lenguas flexivas, también conocidas como fusionantes, "los límites entre los morfemas no están claros...la expresión de las distintas categorías dentro de la misma palabra se fusiona en un morfema único, insegmentable" (Comrie, 1988:73). Un cuarto tipo morfológico es el polisintético o incorporante. En estas lenguas, una base léxica toma un cierto número de morfemas léxicos y los combina en una sola palabra.

esquemas de lexicalización propuestos por Talmy, en el próximo capítulo, entonces, nos ocuparemos de analizar la manera en que se segmentan en morfemas los verbos de movimiento de la LSA y cómo se relacionan estos elementos con los componentes semánticos Figura, Manera y Trayectoria.

CAPÍTULO 4
INCORPORACIÓN EN LOS VERBOS DE MOVIMIENTO DE LA LSA

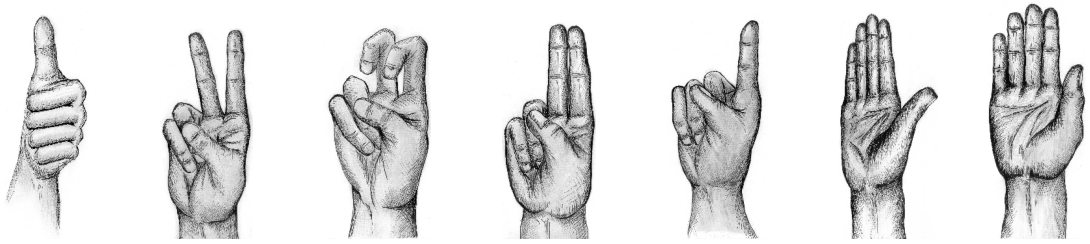
Introducción

En el capítulo 2, hemos presentado el modo en que Talmy (1985) aísla elementos tanto del dominio del significado –Figura, Manera, Trayectoria- como del dominio de la expresión superficial –morfemas- y elabora una tipología de lexicalización a partir de las relaciones sistemáticas que pueden establecerse entre significado y forma en diversas lenguas. Este trabajo ha despertado el interés de numerosos investigadores de lenguas habladas y viso-gestuales. Sin embargo, aún no se ha descripto el comportamiento de la LSA en este sentido. En este capítulo, entonces, pretendemos establecer los componentes semánticos que se incorporan en los verbos de movimiento de la LSA y sus correspondientes patrones de lexicalización.

Para llevar a cabo esta tarea, nos basamos principalmente en enunciados extraídos de un corpus videofilmado de hablantes fluidos en LSA. Asimismo, hemos utilizado datos obtenidos de la observación directa y de nuestro conocimiento de esta lengua, tal como lo detallamos en la introducción de este trabajo.

De este corpus, tendremos en cuenta un subgrupo de verbos de movimiento y de morfemas clasificadores. Consideraremos, en primer lugar, a los clasificadores de entidad. Nuestra atención se centrará en los que utilizan las CM "pulgar" (CL:A-a+), "V" (CL:V) y su variante "gancho" (CL:V"o-), "dúo" (CL:N), "índice" (CL:1), "mitón" (CL:B+a+) y su variante "mano plana" o "palma" (CL: B+a-) descriptos por Crespo (1993) y Massone (1993)[46]. Estos clasificadores se presentan en el siguiente cuadro:

[46] Dentro de las convenciones notacionales, se indica la CM de una seña mediante números y letras del alfabeto manual. Sin embargo, en algunas ocasiones esta información no es suficiente para determinar exactamente de qué CM se trata y, por lo tanto, deben añadirse algunos datos. Johnson y Massone (1991) describen la configuración del pulgar de manera separada de la configuración digital de los cuatro dedos restantes. La configuración básica del pulgar, conocida como *rotación del pulgar* puede estar alineada con el plano de la palma [a] u opuesto a él [o]. A su vez, los diacríticos + y – utilizados tanto para especificar la configuración del pulgar como la del resto de los dedos, indican si la juntura próxima y las distales están extendidas o cerradas, respectivamente. " indica que la juntura próxima está extendida y las distales cerradas.



CL:A-a+ CL:V CL:V" CL:N CL:1 CL:B+a+ CL:B+a-

Cuadro 1[47].

También nos referiremos a los morfemas clasificadores de partes del cuerpo que utilizan las manos y brazos del señante para representar una parte del cuerpo del referente (pies, piernas o brazos). Estos clasificadores van a indicar la actividad de una parte del cuerpo como: VOLAR, CORRER, NADAR, TREPAR, CAMINAR-EN-PUNTA-DE-PIE, RENGUEAR, GATEAR.

Asimismo, restringiremos la clase de verbos de movimiento: nos ocuparemos de los verbos de desplazamiento del tipo HACIA (VDs) y de los verbos de manera de moverse (VMMs-E) de Morimoto (1998). Recordemos que estos predicados expresan un desplazamiento direccionado pero no inherentemente delimitado, es decir que podrán delimitarse al ser modificados por argumentos de trayectoria:

a. de destino: indican el lugar hacia el cual se dirige el movimiento

b. de origen: indica el lugar desde el que se inicia el movimiento

c. de trayecto: indica el lugar a través del cual se realiza el movimiento

Si el origen o destino corresponde al espacio de la primera persona o del [+AQUÍ], nos referiremos a ellos como Loc_1. Si corresponde, en cambio, al espacio de una tercera persona o [-AQUÍ], diremos que se trata de una Loc_3. Si no se especifica la locación estableceremos que es una Loc_3X.

Comencemos, pues, con la identificación de los predicados semánticos que se lexicalizan en los verbos de movimiento de la LSA.

Esquemas de lexicalización en lengua de señas argentina

Uno de los modelos de lexicalización descriptos por Talmy es el de [Movimiento + Figura]. Creemos que los componentes que integran este patrón no se presentarán en LSA sino como formando parte de un patrón de mayor complejidad. Se trata de un predicado que incorpora una raíz

[47] En este cuadro las configuraciones manuales de los clasificadores aparecen en una orientación fija que no es, necesariamente, la que presenten en los predicados de los que formen parte.

de movimiento de trayectoria –esto es raíz lineal, arco o circular-, la Figura y la Trayectoria[48].

En español, las preposiciones, que determinan a qué tipo de trayectoria se hace referencia, son morfemas libres. En cambio, "ni la preposición ni la conjunción constituyen categorías gramaticales independientes en LSA, sino que las relaciones espaciales, temporales y nocionales se expresan a través de morfemas incorporados al verbo" (Massone y Curiel, 1993:30). Efectivamente, en consonancia con esta afirmación, hemos observado que la información espacial que brinda la Trayectoria se manifestará como un morfema direccional de carácter preposicional incorporado al verbo[49]. Por supuesto, las preposiciones que se incorporen a las raíces de movimiento serán "semánticamente compatibles": así, las raíces de trayectoria seleccionarán preposiciones que indiquen dirección[50] como *hacia, de, a* y las raíces locativas, preposiciones que describan una ubicación como *sobre, abajo, arriba*[51], etc.

a. Esquema [Movimiento + Figura + Trayectoria]

Para ilustrar este patrón tendremos en cuenta los verbos que representamos con las glosas CAER, ACERCARSE, SUBIR, BAJAR e IR. En todos los casos, la raíz verbal será la misma, es decir, una raíz de movimiento, lineal en los primeros casos, arco en CAER. Diferirán entre sí en función del morfema clasificador y del tipo de trayectoria incorporada.

i. CAER

Verbos como éste ilustran claramente el patrón mencionado. El tipo de Figura se representará mediante diversos clasificadores: V, N y B, según hemos observado. Notamos, asimismo, que su

---

[48] También habrá incorporación en las construcciones ubicativas: en este caso se tratará de una raíz de movimiento de contacto, Figura y Locación.

[49] Lo mismo sucede en otras lenguas de señas. Kegl (1990:163), por ejemplo, afirma "ASL has very few prepositions. For the most part, locative relations are expressed as verbs or as part of a verb. The benefactive FOR is the only consistent freestanding preposition in ASL". Massone y Curiel (1993), por su parte, notan que el uso de señas preposicionales independientes se registraron sólo en personas sordas alfabetizadas al comunicarse con personas oyentes. En este estudio, hemos registrado la utilización, como un morfema libre, de la preposición direccional télica HASTA.

[50] La incorporación de una preposición de trayecto también se registra en lenguas habladas: por ejemplo, en mapuche (Masullo, Aranovich, Antinao y Tesán, 2000).

[51] Palabras como *abajo, arriba*, etc. se reconocen, tradicionalmente, como adverbios. Sin embargo, para Plann (1986), pertenecen a una categoría "substantiva" caracterizada únicamente por el rasgo [+N]. Masullo (1996) presenta un análisis incorporacionista de estas categorías y supone que "la naturaleza preposicional deviene del núcleo preposicional incorporante, mientras que el núcleo nominal defectivo incorporado es responsable de la "substantividad" de las mismas" (1996:179, nota 13).

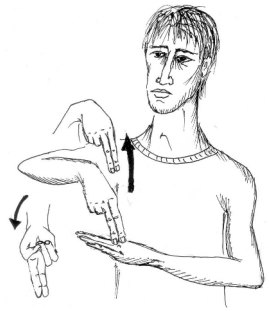
ejecución es unimanual y que puede utilizarse, de manera optativa, una mano base al final del movimiento. Por otra parte, como la mayoría de estos verbos, pueden hacer referencia a ambos complementos de trayectoria: de origen y destino (d), o bien a sólo uno de ellos (b y c) o incluso es posible no especificar ninguno, como en (a).

a.

$NIÑO_i$ [CL:B_i-CAERSE-DE-Loc_3X-A-Loc_3X][52]
"El nene se cayó"

b. $NIÑO_i$ [CL:V_i-CAERSE-DE-Loc_3X-A-Loc_j] $AGUA_j$ CAERSE
"El niño se cayó al agua"

c.



MD[53] MA
| |
$VENTANA_j$ $PERRO_i$ MIRAR-DER-A-IZQ CL:$superficie_j$ [CL:N_i-CAERSE-DE-Loc_j-A-Loc_3X]

[52] Debido a que muchas de las construcciones presentadas forman parte de un relato, creímos conveniente presentar únicamente las glosas del verbo de movimiento –entre corchetes- y de los sintagmas nominales referenciales con los que éste se relaciona. Esta relación semántica se reflejará en las glosas mediante índices. Por otra parte, únicamente glosaremos en detalle los predicados que nos interesan. Finalmente, debemos aclarar que, en su mayor parte, los dibujos y fotografías harán referencia sólo al predicado verbal.

[53] Recordemos que MD significa "mano débil" y MA, "mano activa". Ubicaremos estas abreviaturas sobre el morfema que se realice con la mano indicada.

“El perro se cayó desde la ventana”

Según hemos observado, en la mayoría de las construcciones que especifican el origen, éste se seña en posición inicial, antes del constituyente que funciona como sujeto oracional. En estos casos, el movimiento inicial realizado en la ejecución de la seña compleja partirá de la locación indicada como origen, luego de una aproximación o de un leve contacto con ella. En (c) el origen está indicado por un morfema clasificador de superficie[54] señado con la mano débil.

d.1.

d.2.

VARÓN$_i$ SUBIDO-ARRIBA-CIERVO/CIERVO$_j$ TIRAR-HACIA-ADELANTE/
pro$_i$[55] [CL:V$_i$-CAER-DE-Loc$_j$-A-Loc$_k$] AGUA$_k$
“.....El niño se cayó desde la cabeza del ciervo al agua”

En este caso, al narrar, la hablante adopta el rol del ciervo y su cabeza pasa, entonces, a ser la del animal, lugar a partir del cual se origina el movimiento en arco que comienza en (d.1.) y continúa en (d.2.)

[54] Las CMs de estos morfemas hacen referencia, genéricamente, a una superficie donde una entidad puede ser ubicada. Massone y Machado (1994) describen la presencia de estas categorías en la LSA.

[55] Siguiendo una convención de la lingüística general *pro* no refiere a una seña pronominal sino que indica la presencia de una categoría pronominal fonéticamente vacía.

ii. ACERCARSE

1. 2.

LIEBRE$_i$ [CL:B$_i$-ESTAR-EN-Loc$_1$X] Mano débil sostenida

TORTUGA$_k$ [CL:A$_k$-ACERCARSE-LENTO-DE-Loc$_3$X-A-Loc$_i$] Mano activa

"La tortuga se acerca lentamente a la liebre"[56]

Esta construcción también ilustra el patrón mencionado: el CL:A, se vincula con la Figura; la raíz lineal, con el desplazamiento y el morfema de dirección DE-Loc$_3$X-A-Loc$_1$, con el tipo de Trayectoria efectuada. Los tres componentes semánticos y sus correlatos morfofonológicos forman, como vemos, un nuevo predicado complejo. En este predicado observamos cómo la mano activa se desplaza en el espacio señante desde una posición de tercera persona (ii.1.) hacia el Fondo (ii.2.), representado, en este caso, por otro morfema clasificador que se mantiene estático.

iii. SUBIR/BAJAR

Estos verbos se oponen según la dirección seguida en un eje vertical. Tal como señala Morimoto (1998) pueden referise a un desplazamiento "absoluto" hacia arriba/abajo a lo largo de una escala o a un desplazamiento "relativo" dirigido hacia la parte superior/inferior de un objeto. Esta diferencia se indica en LSA, según hemos observado: en el primer caso centrándose en la trayectoria recorrida (a, b y c), en el segundo en la llegada al destino, que será la parte superior de un objeto (d).

[56] La mayoría de las señas se realiza con una "duración característica", es decir, que existe una velocidad regular de emisión de una seña. Sin embargo, es posible expresar que una acción se desarrolló más o menos lenta o velozmente mediante la incorporación de un predicado de Velocidad. Este predicado podrá incorporarse al verbo motivando que el movimiento con el que se ejecuta la seña sea más rápido o más lento que su velocidad habitual. Slobin y Hoiting también mencionan esta característica como propia de las lenguas de señas. Por otra parte, según Talmy esto no se observa en las lenguas habladas. Baker (comunicación personal. Curso "Sistemas categoriales y polisíntesis". Maestría en Lingüística. Universidad Nacional del Comahue), en cambio, ha notado que la Velocidad se incorpora en chuckchi.

a.

NIÑO$_i$....[CL:V$_i$-BAJAR-CAMINANDO]

"El niño bajó (caminando)"[57]

b.

NIÑO [DIBUJAR-ESCALERA$_j$-HACIA-ARRIBA] Mano débil

NIÑA$_i$ [CL:V$_i$-SUBIR-Loc$_j$-CAMINANDO] Mano activa

"Una niña sube la escalera mientras un niño la dibuja (a la escalera)"[58]

c.

MONTAÑA$_j$ AUTO$_i$ [CL:B$_i$-SUBIR-Loc$_j$]

"Un auto sube la montaña"

---

[57] Presento el verbo de manera entre paréntesis para indicar que es el modo no marcado y que podría omitirse en una traducción.

[58] Nos interesa notar el rol de la mano débil a la hora de señalar la realización de dos eventos simultáneos llevados a cabo por sujetos diferentes. Así, la simultaneidad no implica necesariamente incorporación en un mismo morfema (ej. SUBIR-CAMINANDO). Esto dependerá de si las acciones simultáneas tienen o no un único sujeto.

d.

MD MA

$TRONCO_j$ $VARÓN_i$ CL: $Superficie_j$ [CL:V_i-SUBIR-A-Loc_j]

"El niño se subió al tronco"

Esta oración da cuenta de una trayectoria télica, de un proceso que llegó a su fin, mediante un movimiento de la mano que comienza en (d.1.) y concluye en la posición de destino. En este punto, el CL:V que representa a la Figura establece un contacto con el Fondo, que será un clasificador de superficie realizado con la mano débil (d.2.).

Nuevamente, entonces, observamos cómo estos verbos pueden segmentarse en morfemas que se relacionan claramente con los componentes semánticos de un evento de movimiento: la CM, con la Figura; el desplazamiento en el espacio con el Movimiento y la dirección con el tipo de Trayectoria.

iv. IR[59]

a. $ABUELA_k$ VIVE $ACÁ_j$. CASA CAPERUCITA $ACÁ_i$. ABUELA ENFERMA./ IMPOSIBLE pro_k [CL:V_k-IR-CAMINANDO-DE-Loc_j-HACIA-ABAJO-Loc_i]

"... Es imposible que la abuela venga (caminando)"

[59] En español, es frecuente el uso de verbos de dirección como verbos auxiliares o pseudocopulativos, tal como lo señala Di Tullio (1998:116):

En formas perifrásticas de infinitivo:

a. Voy a pensar en tu propuesta.

b. Llegué a pensar que ya no la querías.

En estructuras predicativas:

a. Cayó preso.

b. Se volvió loco.

En la LSA, en cambio, no se advierte esta pérdida del valor léxico de movimiento.

b.

MAMÁ$_j$ $_j$DIJO$_z$ CAPERUCITA$_z$: VOS$_z$ [CL:B$_z$-IR- DE-Loc$_i$-HACIA-ARRIBA-Loc$_j$]
"La mamá le dijo a Caperucita: andá vos "

Como vemos, con estos verbos es posible establecer el principio y el final del movimiento.

Cuando el origen forma parte del significado léxico inherente del verbo, lo glosaremos como IRSE. En estos casos, el destino puede estar especificado (c y d) o puede no estarlo (e). Sin embargo, como estipulamos, no nos ocuparemos de los verbos inherentemente delimitados[60].

c. 1. c.2.

NIÑO$_i$ [CL:B$_i$-IRSE-DE-Loc$_1$X-A-Loc$_j$] CASA$_j$
"El nene se fue a su casa"

En (c.1.) se representa el verbo de trayectoria mediante el morfema clasificador que consideramos "no marcado". (c.2.) representa el Fondo hacia el que se dirige el movimiento. Una estructura similar encontramos en (d.): la diferencia principal se relaciona con que, en este caso, el trayecto fue recorrido previamente (d.1.). Nuevamente (d.2.) indicará el punto final, destino del desplazamiento del CL:1.

[60] El verbo IRSE presenta dos variantes: una variante analítica, otra más sintética, que es la de mayor frecuencia de uso. En el primer caso, no es posible incorporar ningún componente del evento de movimiento. Por su parte, la variante más sintética con CM B+a+/- permite la incorporación de la dirección y de la Figura. Por otro lado, el antónimo direccional de IRSE en función de su orientación deíctica, es el verbo que glosamos como VENIR. En su variante sintética es idéntico a IRSE: únicamente cambiará el hecho de que selecciona un origen [-AQUÍ] o Loc3 y un destino [+AQUÍ] o Loc1.

d.1. d.2.

ALLÁ $CASA_j$ VER MUCHO ORO/

pro_i [CL:1_i-IR-DE-Loc_3X-A-Loc_{1j}] $CASA_j$ HOMBRE MALO.

“Volvió a la casa del ogro”

e. $NENE_i$ [CL:V_i-IRSE-CAMINANDO-DE-Loc_1X-A-Loc_3X]

"El niño se fue (caminando)"

f.1. f.2.

CIERVO $CUERNOS_j$ $NIÑO_i$ [CL:V_i-IBA-ARRIBA-LocCL:B_j]

“El ciervo iba/se desplazaba con el nene arriba”

Como en los enunciados anteriores, el movimiento en el espacio del morfema clasificador indicará el desplazamiento de la entidad con la que el clasificador establece concordancia semántica. Este verbo direccional no se ve delimitado por ningún argumento de trayectoria: no se especifica ni el origen, ni el destino.

g.

DESPACIO Mano débil

TORTUGA$_i$ [CL:1$_i$-IR-HACIA-ADELANTE-LENTAMENTE] Mano activa

"La tortuga iba despacio"[61]

En síntesis, los enunciados de (i) a (iv) confirman que la LSA presenta el patrón de lexicalización [Movimiento + Figura + Trayectoria]. En algunos ejemplos de (iii), encontramos, además de los componentes de Figura y Trayectoria, la especificación de la Manera del movimiento relacionada, en términos morfofonológicos, con movimientos imitativos. Esta información incorporada a la raíz verbal forma un predicado aún más complejo que el observado en los casos restantes: [Movimiento +Figura + Trayectoria + Manera]:

b. Esquema [Movimiento + Figura + Trayectoria + Manera]

v. CAER

a.

PERRO$_i$ [CL:V$_i$-CAER-RODANDO-DE-Loc$_3$X-A-Loc$_3$X]v

"El perro cayó rodando"

[61] En este caso la mano débil funciona, aparentemente, como un adverbio de velocidad que, de alguna manera, legitima la presencia de ese predicado incorporado al verbo de trayectoria.

b. VENTANA$_j$ PERRO$_i$ CLC$_i$-ASOMADO-Loc$_j$ [CL:V$_i$-CAER-RODANDO-DE-Loc$_j$-A-LocX]v CAER

“El perro cayó rodando desde la ventana”

vi. SUBIR/BAJAR

a.

MONTAÑA$_j$ NIÑO$_i$ [CL:V$_i$-IR-HACIA-ARRIBA-Loc$_j$-CAMINANDO]

“Un niño sube la montaña caminando”

b. ESCALERAS$_j$ NIÑA$_i$ [CL:V$_i$-BAJAR-Loc$_j$-SALTANDO]

"Una niña baja las escaleras saltando"

vii. IR

Bimanual (2manos):

a. PERRO$_i$ [(2m)CL:1”$_i$-IRSE-DE-Loc$_1$X-A-Loc$_3$X-CORRIENDO]

“El perro se fue corriendo”[62]

A diferencia de los verbos de (v, vi y vii), los verbos de manera que se combinen con clasificadores corporales bimanuales no podrán, a su vez, combinarse con morfemas de dirección, tal como sucedía en ASL. En otras palabras, verbos como GATEAR, CAMINAR-EN PUNTAS-DE PIE, CORRER, RENGUEAR[63], NADAR, VOLAR, TREPAR entre otros, no pueden realizarse

[62] Es evidente que existen restricciones que determinan la diversa distribución de los clasificadores. Sin embargo, aún no se ha realizado una investigación detallada al respecto.

[63] Algunos verbos, como CAMINAR, CORRER Y RENGUEAR pueden combinarse con el clasificador V, hecho que explica

simultáneamente con el verbo que expresa el Trayecto, además del Desplazamiento. Esta incompatibilidad entre morfemas de trayectoria y verbos con CLCs se explicaría, siguiendo a Supalla (1990), en términos de la existencia de restricciones sobre la simultaneidad (cf. capítulo 3). En este caso relacionadas o bien con el hecho de que la seña se realiza con ambas manos (restricciones físicas) o bien con el tipo de verbo de manera al que hacemos referencia (restricciones gramaticales): este autor distingue entre verbos de manera de locomoción (con CLCs) y verbos de manera de moverse a lo largo de una vía (con CL:V)[64]. Los que no admiten el desplazamiento en el espacio serían los del primer tipo, tipo que incluye, además, a los verbos que indican el instrumento que usan para realizar el movimiento como ANDAR-EN-BICICLETA, ESQUIAR, PATINAR, etc.

c. Construcción verbal [Figura + Manera] + [Movimiento + Figura + Trayectoria]

Al igual que lo descripto por Supalla (1990) para ASL, si un señante de LSA quiere expresar todos los participantes de un evento de movimiento pero el verbo de manera incorpora un clasificador bimanual, deberá utilizar dos construcciones verbales: una que indique [Figura + Manera] y otra que indique [Movimiento + Figura + Trayecto], tal como lo ilustran los ejemplos de viii:

viii. a. PÁJARO$_i$ [CLC$_i$-VOLAR]V$_1$ [CL:B$_i$-IRSE]V$_2$

"Un pájaro se fue volando"

b. 1. b.2.

CASA$_j$ NIÑA$_i$ CORRER [CL:B$_i$-IR-DE-Loc$_j$-A-Loc$_k$] ESCUELA$_k$

"Una niña va corriendo de la casa a la escuela"

En (b.1.) presentamos el verbo de manera de moverse y en (b.2.) el que indica la trayectoria. Omitimos, como hemos venido haciéndolo hasta ahora, las imágenes de los sintagmas referenciales.

---

que aparezcan, en estas ocasiones, indicando también una dirección. No sucede lo mismo con otros VMMs-E, que siempre se unirán a clasificadores corporales.

64 Supalla (1990) supone que la afirmación de Talmy de que no existen lenguas en las que el patrón dominante consista de un verbo que fusiona Trayectoria y Manera se relaciona con el hecho de que no establece la distinción entre estos dos tipos de verbos de manera –distinción que, por otra parte, la literatura lingüística general, tampoco establece-.

c.1. c.2. c.3.

CIERVO$_i$ [CL:C$_i$-CORRER] [CL:V$_i$-IRSE-CAMINANDO]
"El ciervo se fue corriendo"

(c.1.) y (c.2.) representan al verbo de manera de moverse, en tanto el verbo de trayectoria de (c.3.) completa la construcción serial. Lo mismo se ilustra en (d.)

d.1. d.2.

HOMBRE$_i$ [(2m) CL:1$_i$-RENGUEAR] [CL:1$_i$-IR-DE-Loc$_1$X-A Loc$_y$] PUEBLO$_y$
"Fue al pueblo rengueando"

e. VARÓN$_i$ ..... ÁRBOL$_j$ [CL:C$_i$-TREPAR] [CL:V$_i$-SUBIR-A-Loc$_j$]
"El nene trepó al árbol o subió al árbol trepándose"

Tal como Supalla describe para la ASL, en LSA, los verbos de medios de locomoción se comportan como los VMMs-E. Esto se observa en f.:

f. 1. f.2. f.3.

MONTAÑA$_j$ NIÑO [ANDAR-EN-BICICLETA] [CL:B-BAJAR-Locj]
"El niño bajó la montaña en bicicleta"

En este enunciado, (f.1.) hace referencia a la manera de moverse "en bicicleta" y (f.2.) y (f.3.) señalan, respectivamente, el inicio y el final del desplazamiento.

Conclusión

En síntesis, en LSA encontramos los siguientes patrones de lexicalización:

A. Fusión de Movimiento + Figura + Trayectoria
B. Fusión de Movimiento + Figura (CL:V), Manera y Trayectoria: este patrón no se ha descripto para las lenguas habladas. Seguramente, es la particular modalidad de trasmisión-recepción de este tipo de lenguas lo que posibilita la expresión simultánea de tantos componentes de un evento de movimiento.

Por otra parte, aunque no se lexicalicen en una raíz de movimiento, debemos mencionar la incorporación de la Figura y la Manera en los VMMs-E cuando el clasificador es de parte del cuerpo.

Si por restricciones impuestas por características de los morfemas clasificadores no es posible expresar Manera, Trayecto y Figura mediante el modelo A, toda esa información semántica se podrá expresar utilizando dos verbos en una suerte de "construcción serial": uno que fusione Figura (CLC) y Manera y otro que incorpore el Movimiento, la Figura y el Trayecto, como se ilustra en (viii).

A partir de los datos analizados, podemos afirmar que existe una íntima conexión entre tipo de morfema clasificador y componentes semánticos que se incorporan en un predicado complejo: la clase de clasificador, pues, distingue los "sistemas de conflación complementarios" descriptos para la LSA: clasificadores de entidad cuando se fusionan el desplazamiento, la figura y el trayecto –es decir, sin información de Manera especificada-y clasificador de persona CL:V cuando el verbo

complejo incluye, además de los componentes semánticos mencionados, la información de Manera del movimiento. Asimismo, hemos observado que existen restricciones para la incorporación del predicado que indica Trayecto si el clasificador es bimanual.

Por otra parte, debemos mencionar que estas son consideraciones preliminares ya que sólo hemos tenido en cuenta un subgrupo de verbos de movimiento y de morfemas clasificadores. Queda pendiente, pues, determinar el comportamiento de los diferentes sistemas en su totalidad para poder establecer generalizaciones de mayor alcance.

Resumiendo, hemos establecido qué predicados se incorporan en los verbos de movimiento de LSA y qué patrones de lexicalización presenta. Ha quedado evidenciado que estos verbos son policomponenciales, resultado de la combinación simultánea de varios predicados semánticos en un predicado verbal complejo, tal como se ha descripto para otras lenguas de señas. Aún debemos especificar qué mecanismos sintácticos permiten la construcción de este tipo de estructuras incorporantes, ya que hasta el momento hemos hablado de "incorporación" en un sentido amplio. En el siguiente capítulo nos referiremos al tema.

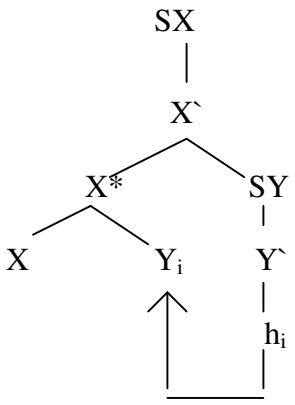
CAPÍTULO 5
LA FORMACIÓN DE PREDICADOS COMPLEJOS

En la descripción de la clase verbal de movimiento que hemos llevado a cabo a lo largo de este trabajo, se alude a su carácter altamente incorporante. Ahora corresponde dar cuenta de los mecanismos que generan esa síntesis de tan variada información semántica en un único verbo de morfología polisintética. Para ello, seguiremos las líneas de investigación que adoptan Baker (1988) y Hale y Keyser (1991) dentro del paradigma chomskiano[65]. En un sentido técnico, llaman "incorporación" al fenómeno que forma predicados complejos como resultado del movimiento nuclear de una categoría léxica a otra. En este capítulo, entonces, intentaremos determinar cómo la operación de incorporación, considerada como un subtipo de la regla general *muévase-α*, puede generar las estructuras verbales de movimiento que ocupan nuestra atención.

Incorporación sintáctica (Baker, 1988)

La Teoría de la Incorporación formulada por Baker (1988) se desarrolla como parte de una Teoría general del movimiento (Chomsky, 1989). En ella, la incorporación es considerada como un proceso de movimiento de una categoría léxica a otra, cuyo resultado es la formación de un predicado complejo de igual categoría que la del elemento incorporado, tal como se ilustra en (1):

(1)



X* representa al elemento complejo e Y_i es el elemento que se ha incorporado dejando una huella en su posición inicial, con la que se coindexa.

Al proponerse la incorporación como un subcaso de la operación transformacional *muévase-*

[65] Si bien desde principios de los 90', la teoría lingüística generativa está desarrollando un programa que pretende explicar las propiedades básicas de la lengua mediante un mínimo aparato conceptual –el conocido como programa minimista (Chomsky, 1999)-, aquí tendremos en cuenta el tradicional Modelo de Principios y Parámetros (Chomsky, 1989).

α, se desprende que debe respetar los principios generales que rigen el movimiento. Así, la incorporación requiere que el núcleo incorporante rija al núcleo incorporado. Esta exigencia de localidad que se desprende de la Restricción del Movimiento de Núcleos, reducida al Principio de Categorías Vacías por Baker (1988), estipula que toda categoría vacía no pronominal debe estar propiamente regida. Estas limitaciones quitan a los especificadores la posibilidad de ser incorporados.

El mohaqués es una lengua en la que es posible observar la incorporación de un sustantivo al verbo. En (2) presentamos un ejemplo de este fenómeno (Baker, 1988:20):

(2) a. Ka-rakv ne sawatis hrao-nuhs-a?.
3N-ser.blanca DET Juan 3M-casa-SUF
"La casa de Juan es blanca".

b. Hrao-nuhs-rakv ne sawatis
3M-casa-ser.blanca DET Juan.
"La casa de Juan es blanca"

Para Baker, en este caso se trata de un movimiento explícito, en la sintaxis, de dos núcleos morfofonológicamente independientes, hecho que da lugar a las denominadas formas polisintéticas.

Por el contrario, Rosen (1989), entre otros, argumenta que la incorporación nominal es un proceso léxico. En la incorporación nominal clasificadora (INCL, cf. capítulo 3), el sustantivo incorporado no satisface ningún argumento del verbo, es por eso que puede coaparecer con un sintagma nonimal (SN) argumental con el que esté semánticamente ligado. Si el SN está explícito, éste debe ser más específico que el sustantivo incorporado (o por lo menos, tan específico como él), tal como lo ilustran los siguientes datos del mohaqués tomados de Varela Ortega (1996:103):

(3) a. [nuhs-nuhwe?] thikv.....nuhs
casa-gustar esta casa
“Me gusta esta casa”

b. rabahbot [tsy-ahni:un]....
anguila pez-comprar
“Compró anguilas”

El "doubling" constituye evidencia de la independencia sintáctica de la IN y el SN argumental: no hay razón sintáctica para la existencia de sustantivos duplicados. Así, los ejemplos mencionados dan cuenta de la naturaleza léxica del proceso de INCL.

Para Rosen, el N que se incorpora en estas lenguas tiene pocos rasgos nominales y son verdaderos clasificadores. Por esa razón, un sustantivo incorporado es compatible con un SN completamente especificado: el N incorporado simplemente agrega una restricción de selección al verbo, de tal modo que el SN debe estar dentro de la clase de objetos delimitada por el sustantivo incorporado[66].

Adoptaremos esta visión "lexicalista" de la Incorporación Clasificadora que supone que la derivación del verbo complejo se realiza presintácticamente. Ahora bien, sostener que estas estructuras se generan en el léxico no explica cómo se lleva a cabo su "construcción". Dentro de la gramática generativa, la concepción de la sintaxis como una proyección del léxico ha estimulado el desarrollo de numerosas propuestas referidas a su estructura interna que pueden permitir encontrar una respuesta a nuestro interrogante. Una de estas propuestas es la que presentan Hale y Keyser (1991, 1993, 1995).

Incorporación en el léxico: Hale y Keyser (1991, 1993)

Hale y Keyser comparten la idea desarrollada por quienes se interesan por la relación entre léxico y sintaxis de que los ítems léxicos no pueden describirse como una mera lista de rasgos, sino que poseen una estructura interna composicional. Estos autores adoptan una visión sintáctica de su estructura. Desde este punto de vista, el léxico está constituido por un listado de piezas asociadas a configuraciones arbóreas que representan la estructura argumental que luego se proyectará en la sintaxis. Esta estructura sólo indica posiciones, por lo que los papeles temáticos serán derivados de las relaciones que se establezcan: así, cierta posición estructural es compatible con un rol o cierto número de roles[67]. También se derivan nociones semánticas como *evento, actividad, entidad, estado, interrelación*, representadas por las categorías léxicas (V, N, A y P). Las proyecciones sintácticas a las que nos estamos refieriendo son las Estructuras Léxico Relacionales (ELRs). Estas estructuras siguen los principios generales de la Teoría de la X-barra, y en particular, adoptan la

[66] Rosen presenta un rango de posibles SNs relacionados con un N incorporado: el SN puede estar fonéticamente vacío ("pro drop"); N o N' pueden estar vacíos ("stranding") o el SN puede estar completamente especificado, como en los ejemplos presentados ("doubling").

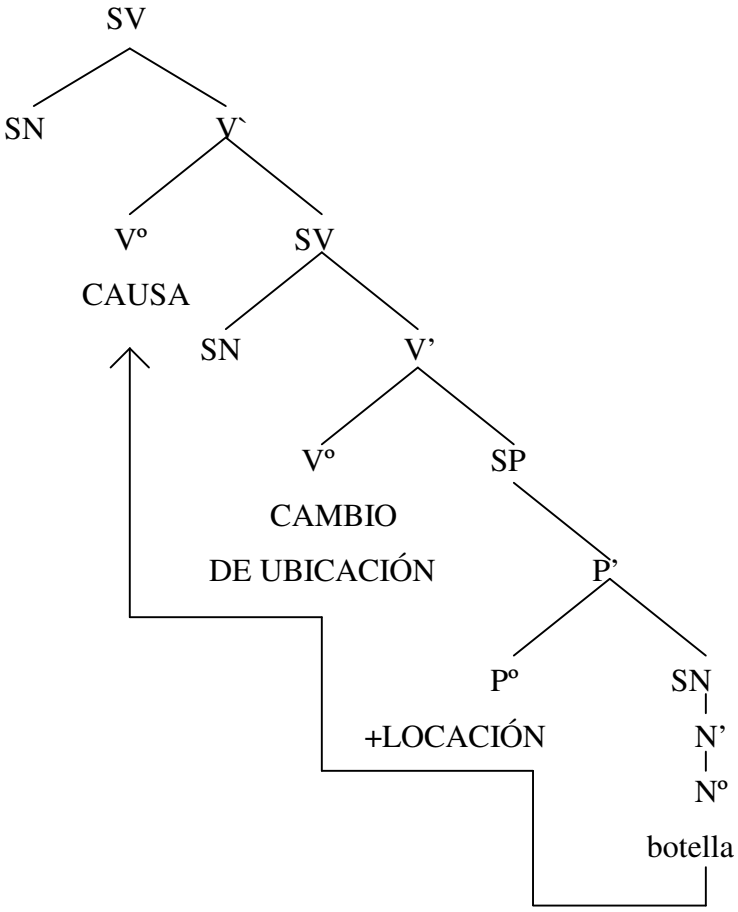
[67] La idea de considerar las grillas temáticas como estructuras que derivan de otras más profundas no es exclusiva de Hale y Keyser; por el contrario, en general es compartida por quienes indagan en la estructura del léxico.

concepción de la estructura del SV de organización en capas (Larson, 1988) y los principios de la proyección inambigua de Kayne (1984).

Asumen que todo predicado verbal puede descomponerse semánticamente en una serie de predicados los que, vía incorporación, conformarán el verbo que se proyectará luego en la sintaxis. Se establece, entonces, una distinción entre sintaxis-l, donde tendrá lugar la formación de los ítems léxicos y sintaxis-s o sintaxis propiamente dicha.

En particular, Hale y Keyser han estudiado un importante grupo de verbos denominales del inglés del tipo de *bottle* (embotellar) y *saddle* (ensillar). Para estos autores, estos verbos son predicados complejos formados mediante un proceso de incorporación como el propuesto por Baker (1988) a nivel sintáctico. La representación de este proceso léxico se ilustra en (4):

(4) *embotellar*



Los verbos son, entonces, palabras derivadas de la incorporación de primitivos semánticos como CAUSA, CAMBIO DE LOCACIÓN, etc., a una categoría léxica. Entonces, mediante el movimiento cíclico sucesivo se irán combinando los distintos componentes semánticos nucleares que conforman la totalidad del significado del verbo.

En las ELRs encontraremos elementos constantes, representados por los predicados incorporados, y elementos variables que ocuparán posiciones que saturarán los SNs argumentales

en la sintaxis-s.

Estos autores extienden la utilización del término “conflation” de Talmy (1985) y, a través de él, hacen referencia a este proceso léxico que sigue los principios que rigen el proceso sintáctico de incorporación. La conflación, es considerada, por esta razón, un tipo de incorporación.

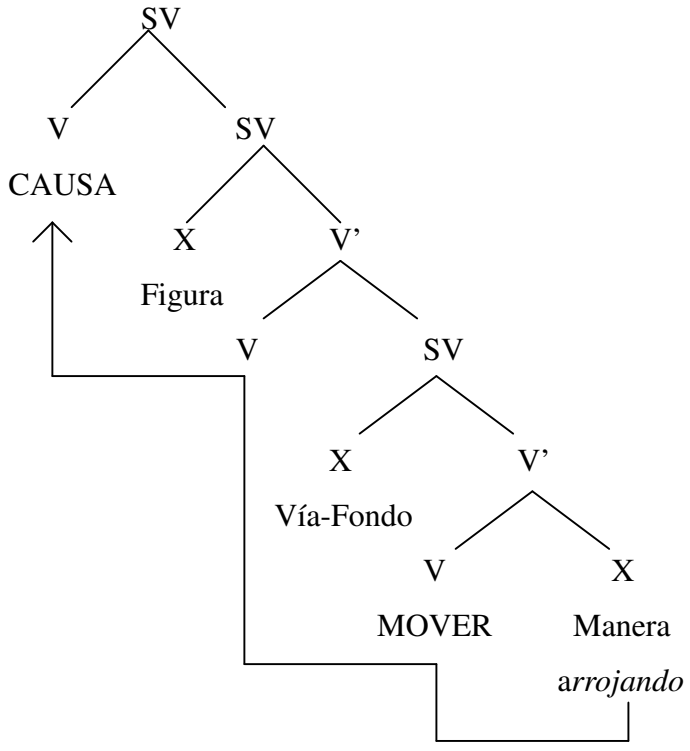
Una vez establecida la posibilidad de explicar los fenómenos de lexicalización o conflación en términos incorporacionistas, presentaremos la alternativa que Demonte (1994) ofrece para dar cuenta de la estructura subléxica de los predicados de movimiento.

Incorporación en los verbos de movimiento

Demonte (1994)

Demonte (1994) se interesa por la semántica de los verbos de cambio, entre ellos, los de cambio de ubicación. Es decir que toma en consideración los verbos de movimiento “agentivos” de Talmy (1985) como *arrojar, fregar, cepillar* y propone una estructura léxica del tipo de las utilizadas por Hale y Keyser para dar cuenta de su derivación.

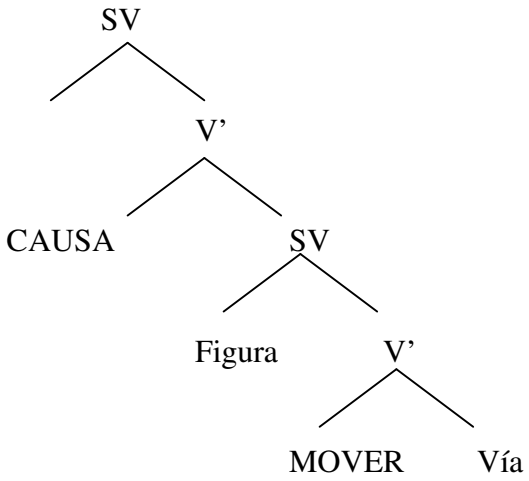
(5)



En la estructura presentada en (5), el componente verbal básico es el predicado MOVER, en tanto que el verbo abstracto CAUSA se encontrará presente en la formación de un predicado si hace referencia a un movimiento causado y ausente, si el verbo designa un movimiento espontáneo (Demonte, 1994:65).

Desarrolla, asimismo, la estructura de lexicalización de la Vía[68] a la raíz de movimiento en verbos inacusativos españoles como *entrar, salir, subir, bajar, ir, volver*, etc:

(6)



Como vemos, el elemento que se incorpora es el complemento del componente abstracto MOVER. En este caso, no puede incorporarse la Figura o la Manera al verbo MOVER sin violar el Principio de Categorías Vacías ya que no se encuentran en una posición propiamente regida por el elemento incorporante.

Este principio admite, entonces, en una configuración como la dada, que sea posible sólo una incorporación al verbo de movimiento, por lo que el problema de explicar la formación de predicados complejos con más de un componente semántico, como ocurre en las lenguas de señas, sigue sin resolverse.

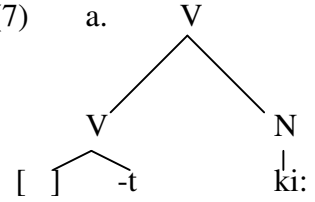
Incorporación en los verbos de movimiento de la lengua de señas argentina

La derivación usual de verbos, tanto del español como del inglés, implica lo que conocemos como "derivación cero", es decir, "derivación por medio de la afijación de un elemento de identidad" (Lyons 1989: 465) sin contenido fonético. Otras lenguas, en cambio, se caracterizan por una "morfología explícita" como el o'odham –lengua hablada en el sur de Arizona y norte de Sonora-, analizado por Hale y Keyser (1995). Para estos autores, los verbos aglutinantes de este tipo de lenguas también podrán derivarse mediante el proceso de "incorporación", motivada, en este caso, por la necesidad de que se satisfagan los requerimientos de interpretación fonética: "an empty lexical head is uninterpretable at PF and, accordingly, must be eliminated from the representatios of lexical items. The process which eliminates an empty head is the process which we have referred to

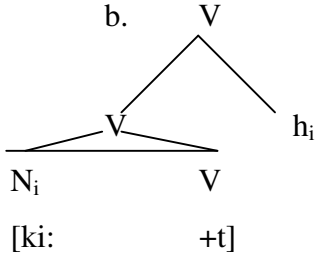
[68] Tomo a Morimoto al denominar "Trayectoria" a este componente del evento de movimiento.

as “incorporation”, whose effect is to merge the phonological matrix of the overt complement with the empty phonological matrix of its governing sister, the host” (Hale y Keyser: 1995:8). Tomemos como ejemplo el verbo *ki:t* (“construir una casa”):

(7) a.



b.



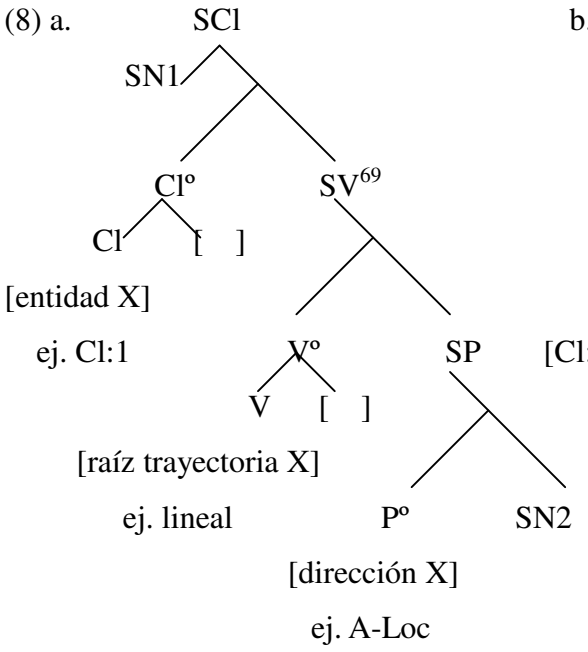
(7.a.) constituye la representación léxica inicial; (7.b.), la final.

Desde este punto de vista, entonces, el predicado aglutinante es un sufijo con una parte de su matriz fonológica vacía que deberá “llenarse”. (Cf. Johnson y Liddell, 1984; Cap. 1)

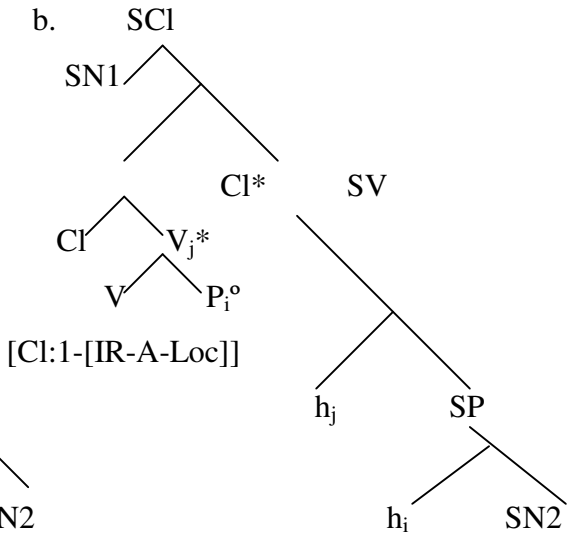
Las lenguas de señas también presentarían morfología explícita (por ejemplo, Shepard-Kegl (1985) lo afirma respecto de la ASL). Por lo que consideraremos, siguiendo a Hale y Keyser que, además del marco de subcategorización de cada morfema, existen requerimientos fonológicos para la incorporación en estas lenguas. Parafraseando lo precitado, podríamos decir que en las lenguas de señas “un núcleo léxico sin el rasgo articulatorio de CM no puede ser interpretado por la Forma Fonética y debe eliminarse de la representación de un ítem léxico. El proceso que elimina un Xº sin CM especificada es el proceso de *incorporación*”. De este modo, los núcleos léxicos que se incorporan de manera simultánea a los morfemas clasificadores en los verbos de movimiento, deben hacerlo para poder interpretarse fonéticamente.

En primer lugar, consideremos una hipótesis de ELR de verbos que presentan el esquema de [Movimiento + Figura + Trayectoria]. En (8.a.) encontramos la representación inicial y en (8.b.), la final:

(8) a.



b.



La clase de predicados de (8), entonces, se formará mediante la incorporación nuclear de los predicados de Trayectoria -indicados por un morfema preposicional de dirección sin rasgos articulatorios independientes-, a la posición "vacía", no especificada fonéticamente, del núcleo verbal de Desplazamiento que lo selecciona -representado por una raíz de trayectoria. Finalmente, este núcleo complejo no podrá interpretarse fonéticamente sino se incorpora a la posición, también "vacía" que posee el sufijo nuclear clasificador que hace referencia a la Figura.

Respecto de los sintagmas argumentales, los dos SNs referenciales se saturarán en la sintaxis: el SN1 es el sujeto de esta construcción, que deberá denotar una entidad que pertenezca a la clase exigida por el clasificador; el SN2 se corresponde con el argumento de trayectoria: origen, destino u objeto-lugar[70].

El orden de incorporación propuesto tiene en cuenta, asimismo, cuestiones semánticas y sintácticas: a diferencia del análisis presentado por Demonte (1994), consideramos la Figura como un elemento predicativo. Entendemos, entonces, que los morfemas clasificadores que representan el tipo de Figura son predicados que restringen el significado del predicado en su totalidad: no se trata

[69] A diferencia de Demonte, no consideraremos la existencia de un capa causativa en a.: en este caso la atención está puesta en el desplazamiento y no en la causación. Esto no quita la posibilidad de causativizar alguno de estos verbos. La ELR, entonces, tendría dos capas verbales. Hemos observado en la LSA que un cambio en la causatividad de una construcción trae aparejado el cambio del tipo de clasificador. Ya Kegl (1990) nota la estrecha relación entre el tipo de construcción causativo/no causativo y el tipo de clasificador incorporado en ASL.

[70] Si el SN seleccionado por la preposición Pº es una escala, estaremos frente a verbos de compleción gradual como ACERCARSE y SUBIR (con significado "absoluto"). Según Masullo (1999), estos verbos inherentemente atélicos toman como argumento un tema que se mueve a lo largo de una escala polar.

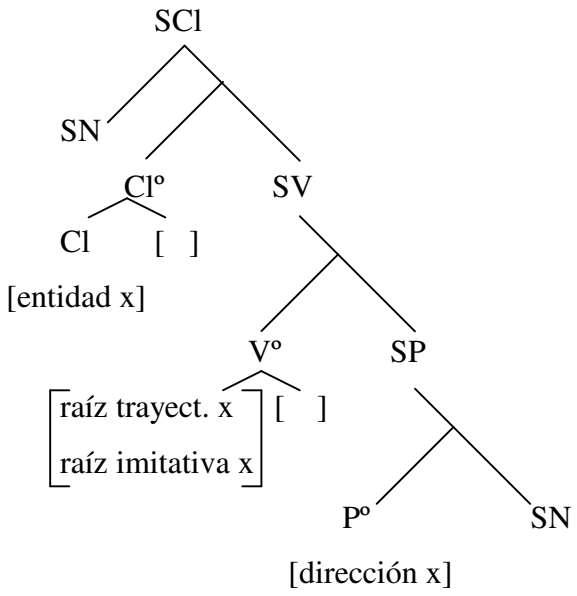
del desplazamiento de una entidad cualquiera, sino del desplazamiento del *tipo* de entidad especificada por el clasificador. Consideremos el predicado [CL:1-SUBIR-A-j]. Este puede ser representado en términos semánticos formales:

(9) λx λy (entidad (x) & subir (x,y))

En todas las ELRs, entonces, supondremos que un sintagma de clasificador (SCl) domina el resto de la estructura verbal[71]. Esto permitirá que, además de la incorporación de la raíz al núcleo clasificador, se incorporen otros predicados sin que se viole ninguno de los principios sintácticos que rigen el movimiento.

Por otro lado, en (10) presentamos una ELR posible para verbos que compartan el modelo [Figura + Movimiento + Manera + Trayectoria]:

(10)



La diferencia observada entre (8) y (10) se relaciona con la presencia de un predicado semántico extra: la Manera del movimiento. Este predicado se realiza morfológicamente a través de un morfema de movimiento "imitativo". En (10), entonces, el núcleo verbal es un sufijo compuesto por dos raíces que se combinan. Asimismo, notamos diferencias referidas al morfema clasificador: debido a restricciones en la simultaneidad que hemos explorado en capítulos anteriores, será el CL:V el que aparezca canónicamente en este tipo de predicados.

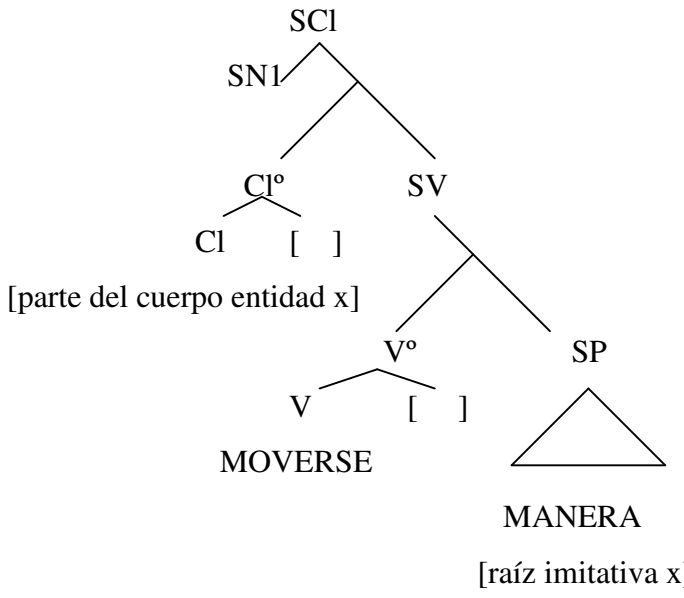
Sin embargo, para dar cabal cuenta de las ELRs de (10) la configuración no debería contener

[71] Además de las categorías léxicas, Hale y Keyser (1991:13) afirman que "certain "minor" (or "functional") categories are also present in the LRS –e.g.case and classifiers...".

un Vº "complejo": se supone que los que se incorporan son *primitivos* semánticos que no admiten, por lo tanto, descomposición[72].

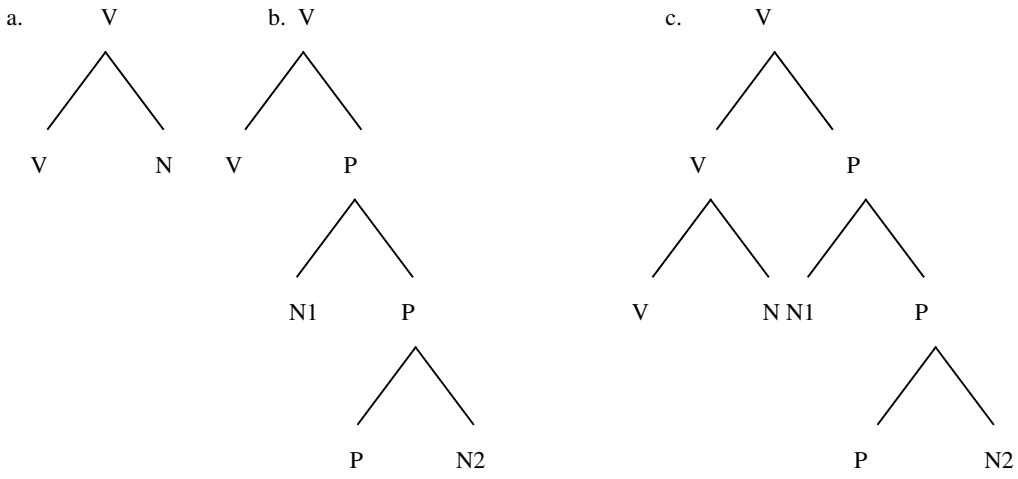
Por último, consideremos los predicados inergativos como CORRER-DEL-CIERVO:

(11)



[72] Hale y Keyser (1995) hacen mención del caso de los verbos complejos de movimiento estudiados por Talmy y del problema de su representación léxica derivado del hecho de la coocurrencia de dos eventos. Al tomar los datos del inglés se centran en el patrón de conflación de [movimiento + manera del movimiento].

Para derivar verbos de esta naturaleza, es natural –sostienen los autores- pensar que su estructura argumental (c) esté compuesta por la combinación de la estructura argumental que subyace a los verbos inergativos (a), por un lado, y a los de cambio de locación (b), por otro, tal como se representa a continuación:



Sin embargo, la derivación de (c) es ilegítima.

Hale y Keyser suponen que habría que postular algún mecanismo de incorporación recursiva. Afirman que sería necesario asegurar que el argumento externo se relacione con cada uno de los subcomponentes como una variedad de algún mecanismo de "control". Para los autores mencionados, esto constituye, por tanto, un problema para la teoría léxica actual ya que aún no logra explicarse la recursión de los complementos en la proyección de las estructuras argumentales.

Estos verbos no lexicalizan el desplazamiento sino sólo la Manera de moverse y la Figura que realiza el movimiento. Para estos casos, entonces, postularemos que la raíz imitativa se incorpora a un predicado abstracto MOVERSE el que, finalmente, se incorporará al sufijo clasificador para su interpretación fonética.

Predicados de este tipo no brindan información sobre la trayectoria, a diferencia de lo que sucedía en (8) y (10), por lo que no será compatible con ningún morfema de dirección. Sin embargo, dentro de una misma oración es posible, como ya hemos visto, expresar el desplazamiento mediante otro verbo del tipo de (8). Surge, entonces, otro problema: el de representar dos verbos que conforman una "construcción serial" en el marco de una teoría léxico argumental. Problema cuya resolución escapa al alcance de este trabajo.

En conclusión, nos hemos aproximado a una explicación léxico-sintáctica de la formación de verbos de movimiento complejos en la LSA. A cada uno de los tipos de predicados presentado, que hemos distinguido en capítulos anteriores en función de su comportamiento en la sintaxis-s, le atribuimos distintas ELRs generadas a partir del proceso de incorporación en el léxico y hemos tratado de dar cuenta del orden de la incorporación de los predicados semánticos y sus correlatos morfológicos (Hale y Keyser, 1995). Queda pendiente, entre otras cosas, la cuestión de representar el hecho de que en la sintaxis-s estos componentes aparecen de manera simultánea.

Finalmente, entendemos que considerar la "sintaxis de la palabra" permite explicar de manera uniforme la formación de palabras de variada complejidad morfológica. Así, los predicados verbales aglutinantes y polisintéticos de la LSA admiten una descomposición semántica y morfológica que esperamos nos posibilite comprender mejor su naturaleza y uso.

CONCLUSIÓN

El interés por el estudio lingüístico de la LSA es reciente y, aunque se han realizado numerosas investigaciones, aún no se ha descripto una gran variedad de aspectos de su estructura. En este sentido, el presente trabajo espera ser un pequeño aporte al desarrollo de la investigación lingüística de la LSA, al proponer un análisis tendiente a comprender las características y el comportamiento de los verbos de movimiento en esta lengua visogestual.

Para llevarlo a cabo nos basamos en la observación de dos subgrupos verbales no delimitados léxicamente: los verbos de desplazamiento del tipo HACIA y los verbos de manera de moverse con referencia externa. Primeramente, inspirados en el estudio tipológico de lexicalización de Talmy (1985), aislamos los componentes semánticos básicos de un evento de movimiento: Figura, Manera y Trayectoria y los vinculamos con diversos componentes morfofonológicos dentro de un ítem léxico. Observamos, así, una relación sistemática entre CM y tipo de Figura implicado, movimientos imitativos y Manera del movimiento y dirección del movimiento y Trayectoria recorrida por la Figura.

A partir del establecimiento de estas relaciones determinamos los siguientes esquemas básicos de lexicalización para la LSA:

(1) [Desplazamiento + Figura + Trayectoria]
(2) [Desplazamiento + Figura + Trayectoria + Manera]

En base a esta descripción, podemos afirmar que el comportamiento de los verbos de movimiento en la LSA apoya la hipótesis de Slobin y Hoiting de que “sign languages are thus, by their very nature path type...in terms of Talmy’s typology. We would expect all natural languages to be of this sort” (1994:3), ya que coincide con el descripto para otras lenguas de señas.

Ahora bien, como sucede en ASL, hemos observado que también podrán expresarse los predicados de (2) mediante una estructura compuesta por dos verbos complejos en una clase de “construcción serial”, siempre y cuando utilicemos clasificadores de parte del cuerpo para indicar la Manera. En otras palabras, si un clasificador de parte del cuerpo se combina con un predicado de Manera, el desplazamiento se expresará en otro verbo que contenga un clasificador de entidad, morfema que es compatible con el desplazamiento.

(3) [Figura + Manera] + [Desplazamiento + Figura + Trayectoria]

Es decir, observamos que en la LSA se establecen las mismas restricciones combinatorias que en la ASL, restricciones derivadas del tipo de clasificador incorporado.

A nivel explicativo, partiendo de una concepción sintáctica del léxico, presentamos las Estructuras Léxico Relacionales (ELRs) correspondientes a los verbos que presentan diferentes esquemas de lexicalización, prestando especial atención a que el análisis propuesto diera cuenta de la incorporación morfofonológica que caracteriza a esta clase verbal aglutinante.

Finalmente, si bien nos centramos específicamente en dos grupos verbales, entendemos que su análisis ha generado una amplia gama de observaciones que nos permitirán, por un lado, seguir profundizando en la estructura de estos verbos y, por otro, dar inicio al tratamiento de otros temas[73].

Con respecto a los verbos de movimiento estudiados, quedan varios asuntos pendientes: indagar qué otros predicados pueden incorporarse -el Fondo, por ejemplo-; resolver el problema teórico de la existencia de un núcleo complejo en las ELRs (cf. cap. 5); incorporar en las ELRs la información de incorporación "simultánea"; realizar un análisis exhaustivo de las construcciones seriales observadas. Asimismo, será interesante abordar en términos léxico-argumentales el comportamiento del resto de los verbos de movimiento y de los diversos tipos de clasificadores.

Este estudio, entonces, no sólo pretendió iluminar un aspecto léxico-sintáctico del sistema verbal de movimiento de la lengua de señas argentina sino también proporcionar una aproximación a la comprensión global de sus complejas estructuras incorporantes.

[73] Por ejemplo, el rol no argumental de la mano débil, ya señalado.

Referencias bibliográficas

Alisedo, G. (1997) *Diccionario Lengua de Señas Argentina-Español.* República Argentina. Ministerio de Cultura y Educación de la Nación.

Baker, M. (1988) *Incorporation. A Theory of grammatical function changing*. Chicago. Chicago Press.

Baker, C. y Cokely, D. (1980) *American Sign Language. A Teacher´s Resource Text on Grammar and Culture.* Silver Spring, Maryland. T.J. Publishers.

Battison, R. (1973) "Phonology in ASL: 3-D and Digit-vision". Presentado en *California Linguistics Association Conference.* Standford, CA.

Benedicto, E. y Brentari, D. (2000) "Los clasificadores en Lengua de Señas Norte-Americana, ASL: Propiedades Argumentales". Ponencia presentada en el VI Encuentro Internacional de Lingüística en el Noroeste. Hermosillo, México.

Comrie, B. (1988) *Universales del lenguaje y tipología lingüística*. Madrid.Gredos.

Crespo, N. (1993) *Diccionario del Lenguaje de Señas de Córdoba.* Grupo de Investigación de Lenguaje de Señas. Córdoba, Argentina.

Curiel, M. y Massone, M.I. (1993) "Categorías gramaticales en la lengua de señas argentina" En *Revista de Lingüística Teórica y Aplicada* 31: 27-53.

Chomsky, N (1989) *El conocimiento del lenguaje: Su naturaleza, origen y uso*. Madrid. Alianza Universidad.

Chomsky, N (1999) *El Programa Minimalista*. Madrid. Alianza Editorial.

Demonte, V. (1994) "La semántica de los verbos de cambio" En *Cuadernos de Lingüística del Instituto Universitario Ortega y Gasset.* 2:55-82.

Di Tullio, A. (1998) *Gramática, Léxico y Enseñanza*. Informe final de investigación. Facultad de Humanidades. Universidad Nacional del Comahue.

Emmorey, K (1996) "The confluence of space and language in sign language". En *Language and Space.* Cambridge: MIT Press. 171-209

Fischer, S. y Gough, B (1978) "Verbs in American Sign Language". En *Sign Language Studies.* 18: 17-48.

Friedman, L.A. (1975) "Space, time and person reference in ASL". En *Language* 51: 940-961.

Fernald, T. y Napoli, D. (2000) "Exploitation of morphological possibilities in signed languages" En *Sign Language & Linguistics* Vol.3 Nº1 pp. 3-58.

Fourestier, S. (1999) "Verben der Bewegung und Position in der LSC: Eine Untersuchung von komplexen Verben in der Katalanischen Gebärdensprache" *Das Zeichen (47)* Hamburg.

Institut für Deutsche Gebärdensprache, 84-100.

Goldsmith, J. (1979) "The aims of autosegmental phonology" En D. Dinnsen (ed.) *Current approaches to phonological theory.* Bloomington. Indiana University Press.

Hale, K y Keyser, S. (1991) "On the syntax of argument structure". *Lexicon Project Working Papers*. Center for Cognitive Science. MIT Press.

Hale, K y Keyser, S. (1993) "On argument structures and the lexical expression of syntactic relations" En *The view from the buildong*, 20. Eds. K. Hale y S. Keyser. Cambridge. Massachusetts. MIT Press.

Hale, K y Keyser, S.(1995) "The limits of argument structure". MIT manuscript.

Jackendoff, R (1983) *Semantics and Cognition.* Cambridge. MA: MIT Press.

Jackendoff, R. (1990) *Semantics Structures.* Cambridge. MA: MIT Press.

Johnson, R. y Liddell, S. (1984) "Structural diversity in the American Sign Language Lexicon" In *Papers from the Twentieth Regional Meeting, Chicago Linguistics Society.* University of Chicago, Chicago, Illinois.

Johnson, R y Massone, M.I. (1991) Sistema para la Descripción Fonética de la LSA. En Massone, M.I. y Machado, E. *Lengua de Señas Argentina. Análisis y Vocabulario Bilingüe.* Buenos Aires: Edicial.

Kayne, R. (1984) *Connectedness and Binary Branching* Dordretcht: Foris.

Kegl, J. (1990) "Predicate argument structure and verb-class organization in the ASL lexicon". En: C. Lucas (Ed.), *Sign Language Research: Theoretical Issues,* Washington DC., Gallaudet University Press. 149-175.

Larson, R. (1988) "On the double object construction" *Linguistic Inquiry* 19:335-391.

Lattapiat Navarro, P. (1997) *Estudio descriptivo de la categoría verbo espacial locativo en la lengua de señas chilena.* Tesis de maestría inédita. Universidad Metropolitana de Ciencias de la Educación. Santiago de Chile.

Levin, B. (1993) *English Verb Classes and Alternations. A Preliminary Investigation* Chicago and London: The University of Chicago Press.

Levin, B. y Rappaport, M. (1995) *Unaccusativity. At the Syntax-Lexical Semantics Interface.* Cambridge. The MIT Press.

Liddell, S. (1984ª) "THINK and BELIEVE: sequentiality in ASL". *Language* 60: 372-399.

Liddell, S. y Johnson, R. (1986) "American Sign Language Compound Formation Processes, Lexicalization, and Phonological Remnants". En *Natural Language and Linguistics Theory,* vol.4, pp 445-513.

Liddell, S. y Johnson, R. (1987) "Analysis of spatial-locative predicates in American Sign

Language" *IV International Congress on Sign Language Research and Application.*

Lyons, J. (1989) *Semántica*. Barcelona: Teide.

Massone, M. I. (1993) *Lengua de Señas Argentina. Diccionario Bilingüe.* 2Vol. Buenos Aires: Sopena.

Massone, M. y Curiel, M. (1994). "La Creación del Léxico: Procesos derivacionales en la LSA". Manuscrito inédito. Conicet/Universidad de Buenos Aires.

Massone, M. y Machado M.(1994) *Lengua de señas argentina. Análisis y vocalulario bilingüe*. Buenos Aires: Edicial.

Masullo, J. (1996) "El sintagma nominal sin determinante: una propuesta incorporacionista". En I. Bosque (ed.). *El sustantivo sin determinación. La ausencia de determinante en la lengua española*. Madrid: Visor.

Masullo, J. (1999) "La interfaz léxico-sintaxis: Presencia y ausencia del clítico *se* en construcciones inacusativas" Manuscrito. ESI. Universidad Nacional del Comahue.

Masullo, J., Aranovich, R., Antinao, N y Tesán G. (2000) "El mapuche y el principio del espejo" VIII Congreso de la Sociedad Argentina de Lingüística.

Mayer, M. (1969) *Frog, where are you?* New York: Dial Press.

Moody, B., Hof, D., Dumartin, S. (1983) *Introduction á l'Histoire et á la Grammaire de la Langue de Signes: entre les mains des sourds.* International Visual Theatre. París.

Morimoto,Y. (1998) *Los verbos de movimiento en español: aproximación léxico conceptual.* Tesis doctoral inédita. Universidad Complutense de Madrid.

Oviedo, A. (2001) *Apuntes para una gramática de la lengua de señas colombiana.* Cali: Unidad de Artes Gráficas de la Facultad de Humanidades de la Universidad del Valle.

Padden, C. (1983) *Interaction of morphology and syntax in ASL.* PHD Thesis. University of California. San Diego.

Padden, C. (1991) "La teoría gramatical y los lenguajes de signos" En *Panorama de la lingüística moderna.* Vol. II. Madrid: Visor.

Padden, C. (1998) "The ASL lexicon". En *Sign Language and Linguistics,* vol. 1, Nº 1, pp. 39-64,

Perlmutter, D. (1992) "Sonority and Syllable Structure in American Sign Language". En *Linguistic Inquiry.* Vol. 23. Nº 23: 407-442.

Plann, S. (1986) "Substantive: a neutralized syntactic category in Spanish". En Bordelois, I. et al. (eds.). *Generative studies in spanish syntax*. Dordrecht: Foris.

Robins, R. (1997) *Breve historia de la lingüística.* Madrid: Cátedra

Rosen, S. (1989) "Two types of noun incorporation: A lexical analysis". *Language* 65: 294:317.

Rondal, J., Henrot, F., Charlier, M. (1986) *Le langage des Signes*. P. Margada Ed. Bruxelles.

Schick, B (1987) *The Acquisition of classifier Predicates in American Sign Language*. Doctoral Dissertation. Purdue University.

Shepard-Kegl, J. (1985) *Locative Relations in American Sign Language. Word Formation, Syntax and Discourse* Tesis doctoral. MIT Working Papers in Linguistics. Cambridge: MA.

Slobin, D. and Hoiting, N. (1994). "Reference to Movement in Spoken and Signed Languages: Typological Considerations". *Paper of Berkely Linguistics Society*.

Smith, C (1991) *The Parameter of Aspect*. Dordrecht: Kluwer.

Supalla, T. (1978). "Morphology of verbs of motion and location in American Sign Language". In *Proceedings of the Second National Symposium of Sign Language Research and Teaching*. Silver Spring, MD: National Association of the Deaf.

Supalla, T. (1982) *The acquisition of verbs of motion and location in ASL.* Tesis doctoral. Universidad de California. San Diego.

Supalla, T. (1985). "The Classifier System in American Sign Language". In *Noun classes and categorization.* Amsterdam/Philadelphia: John Benjamins.

Supalla, T. (1990). "Serial verbs of motion in ASL". In *Theoretical Issues in Sign Language Research, vol. 1: Linguistics.* Susan Fischer y Patricia Siple (ed). Chicago/London: University Chicago Press. 127-152.

Sutton-Spence, R & Woll, B (1999) *The Linguistics of British Sign Language: An Introduction.* Cambridge: Cambridge University Press.

Talmy, L. (1985). "Lexicalization patterns: Semantics Structures in Lexical Forms". En T. Shopen (ed) *Language Tipology and Grammatical Description*. Cambridge: Cambridge University Press.

Talmy, L. (2000) *Toward a Cognitive Semantics*. Vol. II. Cambridge, Mass: MIT Press.

Tenny, C (1994) *Aspectual Roles and the Syntax-Semantics Interface.* Kluwer Academic Publishers.

Tesnière, L.(1959) *Eléments de Syntaxe structurale.* París: Klincksiek. Versión española: *Elementos de sintaxis estructural.* Traducción de E. Diamante. Madrid: Gredos. 1994.

Valli, C. y Lucas, C. (1995) *Linguistics of American Sign Language: An Introduction*. 2ª edición. Washington D.C, Gallaudet University Press.

Varela Ortega, S. (1996) *Fundamentos de Morfología*. Madrid: Síntesis.

Veinberg, S. y Massone, M (1992) "Los Rasgos No Manuales" *Fonoaudiológica* 38:74-93.

Vendler, Z. (1957) "Verbs and Time" *Philosophical Review.* 56.143-160.