

Polysyntetiska tecken i svenska teckenspråket

Lars Wallin



**Institutionen för lingvistik
Teckenspråksavdelningen
Stockholms universitet**

Doctoral dissertation 1994
Department of Linguistics
Department of Sign Language
Stockholm University
S-106 91 Stockholm

Abstract

The present work is the first detailed description of the morphology of polysynthetic signs denoting motion and location in Swedish Sign Language. These signs have a complex morphology, with *inter alia* a verbal root and a classifier. The signs express a complex content, closely resembling that of a whole sentence like e.g. 'the boy jumps off a ledge' or 'a bird is sitting on a telephone line'.

The description of the various morphemes, their form, content and relation to each other is based on Tlamy's (1975) model of constructions denoting motion and location in spoken languages. The model describes a MOTION situation consisting of four semantic components: FIGURE, GROUND, MOTION and PATH. FIGURE is the entity that is regarded as moving or being located in the motion situation. GROUND is the entity that constitutes a reference-frame in the motion situation with respect to which the FIGURE-entity is regarded as moving or being located. MOTION is the state of moving or being located in the motion situation. PATH is how the FIGURE-entity moves or is located with respect to the GROUND-entity.

The present description of the morphology of polysynthetic signs focuses on elements denoting the semantic components FIGURE, MOTION and GROUND. In Swedish Sign Language the motion situations exemplified above ('the boy ...' and 'the bird ...') are expressed with one hand (articulator) acting (articulation) on the other hand (place of articulation). The FIGURE-component is denoted by elements from the aspect of the articulator, i.e. the acting hand and the various handshapes it assumes. The handshapes are morphologically described as classifiers, i.e. morphemes that classify entities according to their salient or imputed properties, e.g. 'one-dimensional', 'human', and agentive classifiers like e.g. 'handle-one-dimensional-thick' and 'handle-thin'. The motion-component is denoted by elements from the aspect of articulation, i.e. the action of the articulator consisting of various types of movement. They are morphologically described as verbal roots denoting motion, location, stationary motion and zero-motion. The GROUND-component is denoted by elements from the aspect of place of articulation, i.e. the place where the hand is acting. The places of articulation are: the passive hand assuming various classificatory handshapes, locations on the body denoting parts of the body, and locations in the space in front of the signer's body denoting unspecified ground in various planes

(c) 1994 och 1998 Lars Wallin
E-post: wallin@ling.su.se
ISBN 91-7153-183-1 Andra tryckningen
Akademityck AB, Edsbruk 1998
Bokpapper Linné, helt utan klor och optiska vitmedel.

Förord

Jag vill på min doktorsavhandlings vägnar tacka följande personer som på olika sätt varit bidragande och behjälpliga till avhandlingens fullbordande:

Amerikanska teckenspråksforskarna Bob Johnson och Scott Liddell för att de satte mig in i deras sekventiella modell och fonetiska transkriptionssystem för amerikanska teckenspråket, vilket var en väsentlig avstamp för mina analyser av polysyntetiska tecken i svenska teckenspråket, Carol Erting för att jag fick låna hennes videobandspelare som har en omställare för det europeiska videosignalssystemet, som skiljer sig från det amerikanska, och som gjorde det möjligt för mig att analysera i Sverige inspelade teckenexempel under min vistelse i USA och Ted Supalla för hans kommentarer till mina analyser av svenska polysyntetiska tecken. Vistelsen i USA bekostades med medel från Sverige-Amerika Stiftelsen och Svenska Institutet vilka jag tackar mycket.

Döva teckenspråksanvändarna Solveig Almquist, Bertil Björkstrand och Elisabet Tersmeden-Lundquist för att de ställde upp som informanter, Gunilla Vestin-Wallin för att jag om kvällarna i vårt hems lugna vrå fick diskutera mina hypoteser med henne, Thomas Björkstrand för att jag fick testa mina teckensatsexempel med honom och för att han granskade och korrigrade teckentranskriptioner samt konstruerade nya teckensymboler och transkriptionsfonter efter mina önskemål och Tomas Hedberg för att han ställde upp på bilderna samt döva människor för att de finns till och producerar polysyntetiska tecken.

Mina forskarkollegor Brita Bergman och Inger Ahlgren: Brita för att jag har fått förmånen att ha henne som min handledare. Hon har handlett mig på ett mycket stimulerande sätt. Hennes kommentarer och frågor har ställt mig på många prov men det har enbart varit utvecklade för mig. Det har varit mycket givande och tagande i våra diskussioner, som jag funnit intellektuellt mycket underhållande. Hennes förslag på litteratur, bl.a. Talmy, har haft en förlösande effekt på mitt analysarbete liksom hennes konstruktiva synpunkter på både text och disposition som bidragit till att avhandlingen alls blivit färdig. Hennes fina sida som handledare tycker jag är att hon fått mig att verkligen känna att jag kan forska på området och att analysen och avhandlingen är min. Inger för hennes bidrag till avhandlingen och för att hon funnits till hands i lingvistiska frågor när Brita inte varit åtkomlig.

Språkgranskaren Kristina Svartholm för att hon gav sig ordentligt med tid att granska svenska språket, få ordning på mina ej alltid konsekventa val av ordformer och lämna förslag till formuleringssändringar utan att det påverkat min personlighet i avhandlingen, Jonas Carlsson för att han, som teckenspråkstolk och själv infödd

användare av teckenspråk, hjälpte mig med de svenska översättningarna av teckensatsexemplen och Anna-Lena Nilsson för att hon översatte texten till spikbladet och sammanfattningen till engelska.

Fotografen Per Bergström för att han ordnade bilder i ett format som jag ville ha och Kerstin Norburg-Lindgren för att hon rastrerade bilderna.

Till sist andra personer från när och fjärran, inom och utanför Sverige, som följt mitt arbete med intresse. Det har gett arbetet med avhandlingen en mening.

Den här avhandlingen vill jag tillägna föräldrar som låtit och låter sina döva barn få växa upp med teckenspråket.

Solna och C344 på Stockholms Universitet, Februari 1994

Lars Wallin

Förord till andra tryckningen

I den andra tryckningen har jag bara ändrat alla skrivfel som har upptäckts i första tryckningen. Om eventuella skrivfel ändå förekommer i den här andra tryckningen, kan vänligen meddela mig per e-post. Adressen står i tryckortssidan.

Jag har sist i boken lagt till ett ordregister.

C340, Stockholms universitet, Mars 1998

Lars Wallin

Innehållsförteckning

1 Inledning	1
1.1 Fasta och polysyntetiska tecken	1
1.2 Beteckningen polysyntetisk	3
1.3 Avhandlingens uppläggning	6
1.4 Teckenexempel	8
2 Tecknets beståndsdelar	11
2.1 En simultan modell	12
Tre aspekter	12
Kvantitativa restriktioner	14
Två uppsättningar aspektkombinationer	15
Sammanfattning	18
2.1.1 Teckentranskription	18
2.2 En sekventiell modell	22
Argument för den sekventiella modellen	23
Segmenttyperna Movement och Hold (MH-modellen)	24
2.3 En alternativ rörelseanalyse	27
Argument mot MH-analysen	28
Rörelsearter - ett segment med olika egenskaper	31
2.4 Orala delen av tecken	36
2.5 Sammanfattning	37
3 Fasta teckens morfologi	39
3.1 Grundformer	39
3.2 Modifierade former	41
Artikulation	41
Artikulationsställe	42
Artikulator	43
Orala delen	43
3.3 Morfem i olika former	44
3.4 Sammanfattning	44
4 Polysyntetiska tecken	45
4.1 Betydelsebärande enheter	46
Handform	46
Rörelseart	47
Attityd	48
Läge	49
Delar av handen	50
Sammanfattning	51

4.2	Polysyntetiska teckens aspektstruktur	52
	Artikulator	52
	Artikulationsställe	53
	Artikulation	54
	Oral del	55
4.3	Morfemens form	55
4.4	Polysyntetiska tecken: en sammanfattning	56
5	Talmys modell för befintlighets - och förflyttningsuttryck	57
5.1	MOTION SITUATION.....	57
5.2	Rörelsесituation i svenska teckenspråket	63
5.3	FIGURE	64
	Inanimat - animat	64
	Initiativtagare	65
	Klargörande om FIGURE och AGENT	68
	Befintlighet	69
5.4	Sammanfattning	70
6	MOTION-betecknande element	73
6.1	Rörelseart - rotmorfem - verbalrot	73
6.2	Verbalrötter	74
	Befintlighet	75
 och orientering i rummet	75
	Plural	78
	Förflyttning	78
	Föres (FÖRFLYTTA)	80
	Föres med distinkt början och avslutning (FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL).....	81
	Föres med distinkt avslutning (FÖRFLYTTA-TILL)	82
	Föres med distinkt början (FÖRFLYTTA-FRÅN).....	83
	^h M följs av M ^h	84
	MANNER-komponenter	84
	Attitydförändring (STATIONÄR RÖRELSE)	85
	Hållas stilla (STILLASTÅENDE)	89
	Ingen pluralmodifiering	91
6.3	Rotmorfem i andra teckenspråk	91
6.4	Sammanfattning om verbalrötter betecknande MOTION-komponenter	93
7	FIGURE-betecknande element	95
7.1	Kategorier	97
7.2	Dimensionalitet	101

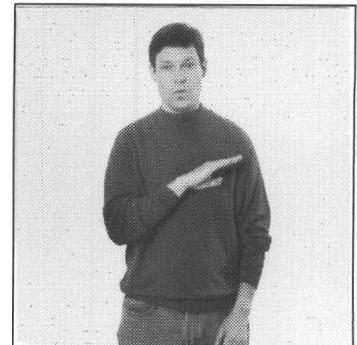
7.3	Klassifikatorer	104
	Pekfingerhand (EN-DIM-RAK)	105
	Pekfingerhand (VARELSE).....	105
	Krokfingerhand (EN-DIM-KROKFORM)	106
	Flat hand (TVÅ-DIM)	107
	N-hand (TVÅ-DIM-SMAL)	108
	Klohand (TRE-DIM)	108
	Böjd tupphand (TRE-DIM-LITEN)	109
	N-måtthand (LITEN)	110
	Böjd sprethand (CIRKEL-STOR)	110
	Böjd stor nyphand (CIRKEL-LITEN)	111
	S-hand (CYLINDRISK)	111
	Vinklad sprethand (KONKAV)	111
	L-hand (VINKELFORM)	112
	Pekfingerdyna (PRICKFORMAD)	112
	Sprethand (VÄTSKA)	113
	Flyghand (FLYGPLAN/TELEFON)	113
	V-hand (TUDELAD)	113
	Tupphand (UTSKOTT)	114
	V-hand (MÄNNISKA)	114
	Dubbelkrokhand (HOPKRUPEN-VARELSE)	118
7.4	Agentiva klassifikatorer	121
	Knuten hand (GREPP-EN-DIM-GROV)	123
	Nyphand (GREPP-SMAL)	124
	A-hand (GREPP-TVÅ-DIM).....	125
	Tumvinkelhand (GREPP-TVÅ-DIM-TJOCK)	125
	Hållhand (GREPP-TVÅ-DIM-LITEN).....	126
	Klohand (GREPP-OMKRETS)	126
	Böjd tupphand (GREPP-OMKRETS-LITEN)	127
	Böjd sprethand (GREPP-OMKRETS-STOR).....	127
	Böjt långfinger (GREPP-OMKRETS-ELEGANS)	128
	S-hand (GREPP-CYLINDRISK)	128
	Rak måtthand (GREPP-LITEN)	128
	Flat tumhand (GREPP-TJOCK)	129
	Flat hand (GREPP-UNDERDEL)	129
	Pekfingerdyna (GREPP-PRICKFORMAD)	130
	Ytterligare om handformerna	130
7.5	Polysyntetiska tecken med dubbel artikulator	130
7.6	Klassifikatorer i andra teckenspråk	134
7.7	Sammanfattning	136

8	GROUND-betecknande element	139
8.1	Passiva handen	139
8.2	Lägen på kroppen	146
8.3	Lägen i området framför den tecknande	147
8.4	Sammanfattning	150
9	Slutord	151
Litteraturförteckning		153
Appendix A		159
Appendix B		161
Sakregister		163
Summary in English		*

1 Inledning

1.1 Fasta och polysyntetiska tecken

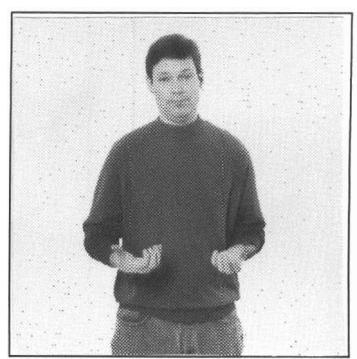
Tecken i svenska teckenspråket kan morfologiskt delas upp i två huvudgrupper. Den första gruppen utgörs av nästan uteslutande enmorfemiga tecken som t.ex. [J_τ^{↖*}] ('har', ex. 1.1), ↑ΣΣ↑[↖] ('vet inte', ex. 1.2), ↑ΨΨ↑^{↖♦∞} ('har ingen lust', ex. 1.3).¹ Jag kallar den gruppen tecken för fasta tecken i boken.



- (1.1) [J_τ^{↖*}] (HA)
 [J_τ^{↖*}] CYKEL PEK-c
 Jag har en cykel.

(1.1) [J_τ^{↖*}]
 I: vänster bröstsida; II: flat hand, vänsterriktad, nedåtvänd; III: kontakt; Mun: [å]

- (1.2) ↑ΣΣ↑[↖] (VETA-INTE)
 ↑ΣΣ↑[↖] PEK-c
 Jag vet inte.

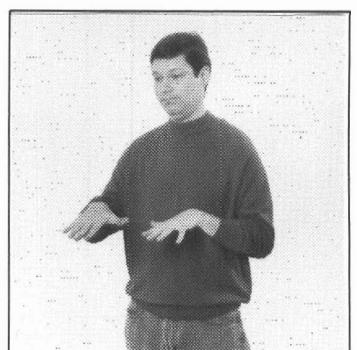


- (1.3) ↑ΨΨ↑^{↖♦∞} (HAR-INGEN-LUST)
 ↑ΨΨ↑^{↖♦∞} SKRIVA
 Jag har ingen lust att skriva.

(1.2) ↑ΣΣ↑[↖]
 I: neutrala läget; II: klohänder, framåtriktade, uppåtvända; III: föres ner; Mun: [ops]

Den andra gruppen utgörs av flermorfemiga tecken bildade genom produktiva processer och med ett mer komplext innehåll. De betecknar situationer som t.ex. 'ett papper ligger på ett bord' (ex. 1.4), 'ett papper blåser bort' (ex. 1.5), 'ett papper läggs på ett bord' (ex. 1.6), etc. Jag kallar de tecknen för polysyntetiska tecken i boken.

- (1.4) J_τ^{↖∞} (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)
 PAPPER HA J_τ^{↖∞} POSS-m BORD
 Pappret ligger på ditt bord.

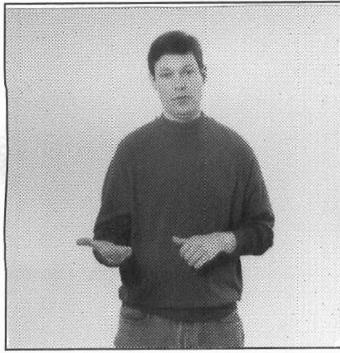


- (1.5) J_τ^{↖△} (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-FRÅN)
 PAPPER J_τ^{↖△}
 Pappret blåser bort.

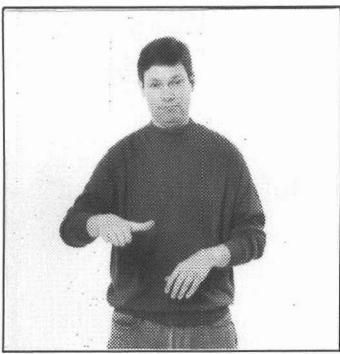
(1.3) ↑ΨΨ↑^{↖♦∞}
 I: neutrala läget; II: sprethänder, framåtriktade, nedåtvända; III: föres fram och tillbaka växelvis; Mun: uppblåst mun och kinder

- (1.6) A_υ^{↖∞} (GREPP-TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-TILL)
 PEK-c A_υ^{↖∞} PAPPER POSS-m BORD
 Jag lägger pappret på hans bord.

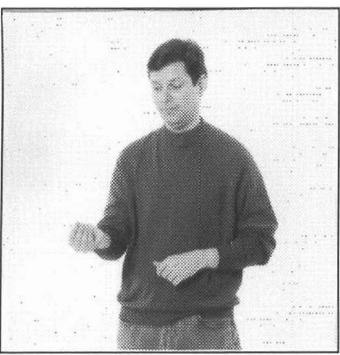
¹ För en förklaring till teckenexemplen och transkriptionssättet, se avsnitt 1.4 nedan.

(1.4) $J \uparrow \checkmark$

I: neutrala läget; II: flat hand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

(1.5) $J \uparrow \wedge$

I: neutrala läget; II: flat hand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres upp med distinkt början

(1.6) $A \checkmark \times$

I: neutrala läget; II: A-hand, nedåtriktad, framåtvänd; III: föres ner med distinkt avslutning

Polysyntetiska tecken kan i sin tur delas in i undergrupper med avseende på deras betydelse. Den här undersökningen har koncentrerats till tecken som uttrycker befintlighet och förflyttning. Dels beskrivs tecken som betecknar befintlighet som i ex. 1.4 med 'papper ligger', dels tecken som betecknar rörelse som förflyttning som i ex. 1.5, 'papper förflyttar sig på egen hand', s.k. egenförflyttning, eller med hjälp av en agent, s.k. objektsförflyttning, som i ex. 1.6 och stationär rörelse som 'bädd fälls ner' i ex. 1.7.¹

(1.7) $J \uparrow \checkmark$ (TVÅ-DIM+STATIONÄR-RÖRELSE)BÄDD $J \uparrow \checkmark$

.... fällde ner bädden ...

En grupp tecken som också kommer att beskrivas i boken är tecken som betecknar stillastående som i ex. 1.8.

(1.8) $J \uparrow \circ$ (TVÅ-DIM+STILLASTÅENDE)TALLRIK LIKSOM FAST $J \uparrow \circ$

Tallriken satt som fastklistrad, den rörde sig inte ur fläcken.

Det finns ytterligare en grupp tecken som också kan härföras till polysyntetiska tecken. Men de betecknar inte situationer som befintlighet eller förflyttning utan de betecknar form och storlek hos entiteter. Ett exempel på sådant tecken är ex. 1.9.

(1.9) $\hat{\circ} \uparrow \hat{\circ} \langle \mid \times \rangle'$ (REKTANGULÄR)VILL HA A 4 PAPPER $\hat{\circ} \uparrow \hat{\circ} \langle \mid \times \rangle'$

Jag vill ha ett A4-ark.

Tecknet beskriver en entitet som varande rektangulär i A4-format. Jag tar inte med den gruppen i boken utan begränsar mig till polysyntetiska tecken som betecknar situationer

¹Beteckningarna egenförflyttning och objektsförflyttning är hämtade från Viberg (1984:83). Båda är beteckning på verbtyper som betecknar förflyttning. Egenförflyttning betecknar verbtyp "där den/det som förflyttas fungerar som subjekt" som i 'papper blåser bort'. Objektsförflyttning betecknar verbtyp "där den/det som förflyttas fungerar som objekt" som i 'lägga papper'. Beteckningen stationär rörelse är hämtad från Viberg (1992:37). Den är beteckning på verbtyp som 'välta', 'vrida', etc. Se även Bergman (1987).

med befintlighet, förflyttning, stationär rörelse och stillastående i svenska teckenspråket.

Det finns jämförelsevis mycket skrivet om gruppen fasta tecken, främst fonologiskt, men också morfologiskt, som bl.a. Bergman (1977, 1982, 1990a), Bergman & Dahl (i tryck), Bergman & Wallin (1984) och Wallin (1982). Här tar jag mest upp tecknens morfemstruktur och lite om de morfologiska processer som tillämpas på dem. Syftet är främst att beskriva morfemstrukturen i fasta tecken i största allmänhet men också att få ett bättre perspektiv på hur komplex morfemstrukturen i polysyntetiska tecken är i svenska teckenspråket.

I motsats till fasta tecken finns det inte mycket skrivet om gruppen polysyntetiska tecken i svenska teckenspråket. De har tidigare beskrivits kort under andra termer som pantotecken (Ulfspärre, 1979), flermorfemiga verb (Bergman, 1987) och flermorfemiga predikat (Wallin, 1990: *polymorphemic predicates*). Beteckningen 'polysyntetisk' användes första gången i svenskt teckenspråkssammanhang i Ahlgren & Ozolins (1983:214): "Att tecken är simultant polysyntetiska betyder att ett tecken kan innehålla många samtidigt realiserade semantiska morfem." Det är en god beskrivning i koncentrat av polysyntetiska tecken. Att polysyntetiska tecken enbart har beskrivits kort är huvudskälet till att jag valt det som bokens ämne, att få tillstånd en början till en mer utförlig beskrivning av polysyntetiska tecken i svenska teckenspråket.

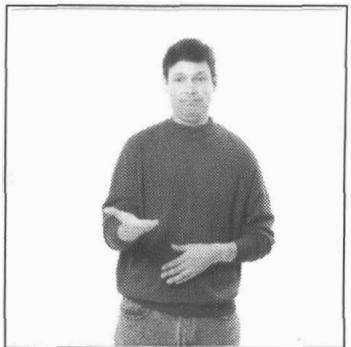
Beskrivningen av polysyntetiska tecken i boken utgår från min egen intuition, liksom analys av videoinspelat teckenspråk, och direktobservation av samtal mellan mig och andra, mina frågor till dem, etc. Exemplen har prövats med döva teckenspråksanvändare, bl.a. i samband med min undervisning.

1.2 Beteckningen polysyntetisk

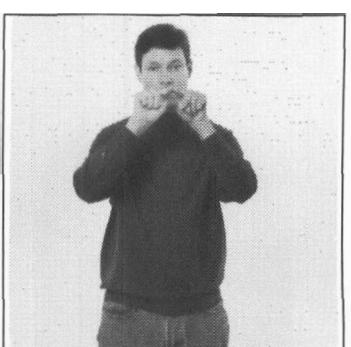
Det utmärkande för konstruktioner i talade polysyntetiska språk är bl.a. att "*some affixes have a content corresponding*



(1.7)



(1.8)

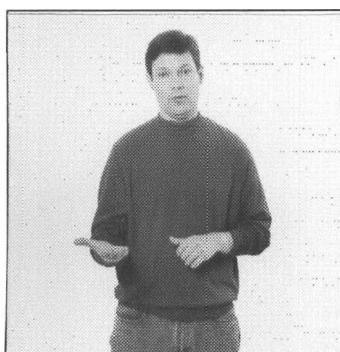


(1.9)

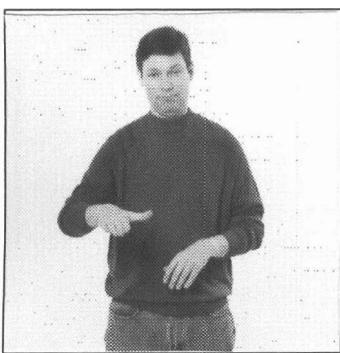
I: neutrala läget; II: vinklade pekfingrar, uppåtriktade, framåtvända; III: divergerar med distinkt början och avslutning, föres ner med distinkt avslutning, konvergerar med distinkt avslutning

to that of independent words in other languages /...../. Affixes can in fact be identified whose meanings and functions are similar to members of all major word classes" (Andersson, 1985:25). De kännetecknas också av att "ett mycket komplext satsinnehåll, som i andra språk måste uttryckas med många ord, ofta kan bokas in i ett enda ord" (Viberg, 1984:9). Andra kännetecken är att de utgörs av en kombination av en verbrot och ett antal inte bara grammatiska affix utan också lexikala morfem (Sjöberg, 1978).

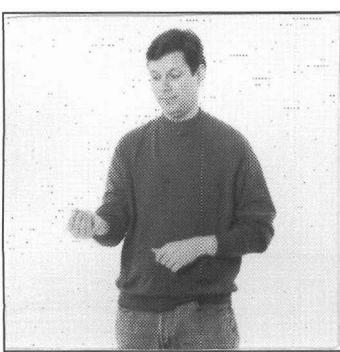
Annat är också att verbrötter¹ i ordkonstruktioner i polysyntetiska språk, som t.ex. i Athapaskan-språket Navajo, ett av de nordamerikanska indianspråken (Davidson, Elford & Hoijer, 1963:30-31) uppvisar likheter med konstruktionen i polysyntetiska tecken, bl.a.:



(1.4') J↑≈



(1.5') J↑△



(1.6') A△×

- i) verbroten -?á betecknar '*the object category in a position of rest*' som i verbet *sì?á* '*a round solid object lies (there)*'.
- ii) verbroten -ts'íid betecknar '*the free movement in space of the category object*' som i verbet *nààlts'íid* '*a round solid object falls, drops (of itself)*'.
- iii) verbroten -?ààh betecknar '*the handling of the category object*' som i verbet *nyí?ààh* '*he puts a round solid object down*'.

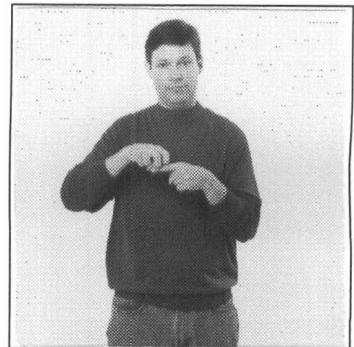
Verbroten i) betecknar motsvarande situation med entitet i befintlighet som tecknet J↑≈ (1.4'). Verbroten ii) betecknar motsvarande situation med entitet som förflyttar sig på egen hand som tecknet J↑△ (1.5'). Verbroten iii) betecknar motsvarande situation med entitet som förflyttar sig med hjälp av en agent som tecknet A△× (1.6').

Som vi sett ovan har polysyntetiska konstruktioner i talade språk ofta ett innehåll av närmast satskaraktär. Detta gäller även för konstruktioner i svenska teckenspråket. Tecknet J↑≈ (1.4') kan översättas med en svensk sats så här: 'Två-dimensionell entitet befinner sig liggande (på ett underlag)'.

¹ Jag har översatt engelska ordet *verbstem* med verbrot.

Jag kan ta ett annat teckenexempel med mer fylligt satsinnehåll som i ex. 1.10:

- (1.10) $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \hat{\gamma} |^*$ (HOPKRUPEN-VARELSE+BEFINNA-PÅ+EN-DIM-RÄK)
 FÅGEL EN KVAR $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \hat{\gamma} |^*$
 men en fågel satt kvar på telefonråden.



Det tecknet kan översättas så här: 'En levande varelse med ben befinner sig i hopkrupen ställning på en en-dimensionell entitet.'

Polysyntetiska tecken består av en rot med ett innehåll av verbal karaktär och minst ett morfem av nominal karaktär. I t.ex. $J \hat{\tau} \hat{\gamma}$ (1.4') är roten den korta rörelsen som betecknar befintlighet och det nominala morfemet är handformen flat hand som betecknar två-dimensionell entitet. På en punkt skiljer sig polysyntetiska tecken från beskrivningen av ord i polysyntetiska språk. Morfemen i ett tecken förekommer inte som affix efter varandra utan realiseras huvudsakligen simultant som exempelvis med båda händerna i tecknet $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \hat{\gamma} |^*$ (1.10). Det är inte så att ena handen realiseras följt av andra handen utan båda realiseras samtidigt (jfr Ahlgren & Ozolins, 1983:214: simultant polysyntetisk).

Beskrivningar har gjorts av liknande polysyntetiska former med komplext innehåll i andra teckenspråk fast under olika namn. Bland de första beskrivningarna hittar man Fischer & Gough (1973; lätt reviderad version 1978). Men den beskrivning som påverkat efterföljande beskrivningar mest för amerikanska teckenspråket är Supalla (1978) och en utvecklad version, Supalla (1986). Han beskriver formerna under beteckningen "*verbs of motion and location*". Övriga beskrivningar av amerikanska teckenspråket använder beteckningarna "*classificatory forms*" (McDonald, 1982), "*spatial-locative predicates*" (Liddell & Johnson, 1988) och "*classifier predicates*" (Schick, 1990). Beskrivningar av andra teckenspråk är närmast Johnston (1989) som gäller australiensiskt teckenspråk där formerna kort beskrivs som "*classifier signs*" och Engberg-Pedersen (1993) som gäller danskt teckenspråk. Hon använder beteckningen "*polymorphemic verbs*". Hon skriver att hon först använt beteckning-

- (1.10) $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \hat{\gamma} |^*$
 I: vinklade pekfingret, framåtriktad, högervänd; II: dubbelkroken, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning, kontakt

en polysyntetisk för de danska teckenverbens likhet med polysyntetiska verb i talade språk men eftersom termen implicerar typologisk klass undviker hon att använda den (*ibid*:253ff).¹ För brittiska teckenspråket har beskrivningen av motsvarande polysyntetiska tecken begränsats till handformerna (Brennan, 1990). Som synes finns det ingen enhetlig beteckning på polysyntetiska tecken, däremot finns det belagt att formerna finns i olika teckenspråk.

Jag valde beteckningen polysyntetisk mest därför att den lyfter fram konstruktionen i tecknen tydligare än t.ex. beteckningen flermorfemig. Den sistnämnda säger inget om konstruktionen utan den säger begränsat att teckenformen består av fler än ett morfem. Det finns andra tecken än polysyntetiska tecken som också kan beskrivas som flermorfemiga, exempelvis fasta tecken i modifierade former. Med polysyntetisk vet man vad slags tecken man talar om, att det inte utgörs av fasta tecken i modifierade former, t.ex., utan av en konstruktion med uppenbara likheter, såväl morfoloiskt som innehållsligt, med liknande konstruktioner i talade språk.

1.3 Avhandlingens uppläggning

Jag har nämnt att tecken i svenska teckenspråket morfoloiskt sett kan indelas i två huvudgrupper: fasta tecken och polysyntetiska tecken. Också har jag nämnt att polysyntetiska tecken i sin tur kan delas in i undergrupper med avseende på typ av situationer jag kommer att ta upp: befintlighet, förflyttning, stationär rörelse och stillastående. Sen har jag nämnt anledningen till min användning av beteckningen polysyntetisk, att beteckningen speglar tecknens konstruktion bättre än beteckningen flermorfemig och att tecknens konstruktioner har likheter med ordkonstruktioner i polysyntetiska språk.

Boken är uppdelad i en fonologisk del och en morfologisk del. I den fonologiska delen presenterar jag en simultan modell för beskrivning av tecken i svenska teckenspråket

¹ Hennes avhandling kom när mitt arbete i stort sett var slutfört.

efter Bergman (1977, 1982). Jag presenterar också en sekventiell modell efter Liddell & Johnson (1988) som gäller amerikanska teckenspråket. Den har utgjort ett första underlag för mina analyser av polysyntetiska tecken. Jag introducerar så en alternativ rörelseanalys till den sekventiella modellen. På den bygger jag sen min beskrivning av verbalrötterna i polysyntetiska tecken i svenska teckenspråket. Den fonologiska delen visar min uppfattning om vad som är beståndsdelar i svenska teckenspråket. Utifrån den uppfattningen grundar jag min beskrivning av morfem i polysyntetiska tecken.

Den morfologiska delen inleds med en presentation av morfemstruktur i fasta tecken. Syftet är att ge en allmän kännedom om hur morfem ser ut bland fasta tecken. Därefter börjar beskrivningen av polysyntetiska tecken. Den inleds med en översiktig presentation av möjliga betydelsebärande delar. Bl.a. visar jag hur ett polysyntetiskt tecken kan utgöras av upp till fem betydelsebärande delar. Av de möjliga förekomsterna beskriver jag utförligt bara en delmängd. Det är företrädesvis morfem som utgörs av rörelsearter och handformer hos aktiva handen. De bildar tillsammans en stamliknande funktion i polysyntetiska tecken. Till den fogas endera av de betydelsebärande delarna passiva handen, kroppsläge och rummet framför kroppen som jag också ska beskriva.

Jag utgår i min beskrivning av morfemstrukturen i polysyntetiska tecken från den modell Talmy (1975) använder bl.a. vid beskrivning av verb med polysyntetisk konstruktion i talade språk. Jag finner den användbar även som beskrivning av polysyntetiska tecken i svenska teckenspråket. Modellen presenteras närmast efter den översiktliga presentationen av möjliga betydelsebärande delar i tecknen. Därefter följer själva beskrivningen av de betydelsebärande delarna rörelsearter och handformer samt passiva handen, kroppsläge och rummet framför kroppen. Sist i boken gör jag en slutkommentar till polysyntetiska tecken.

1.4 Teckenexempel

Jag använder mängder med teckenexempel boken igenom. Många av dem har jag hämtat från videoupptagningar och direktobservation. Men de flesta har jag själv konstruerat. De har prövats med döva teckenspråksanvändare. För varje teckenexempel (med några få undantag) illustreras tecknet i marginalen tillsammans med transkriptionssymboler och text som förklarar symbolerna. Jag anser att det har illustrerats för få tecken i teckenspråkslitteraturen eller t.o.m. inga alls (se dock Brennan, 1990; Engberg-Pedersen, 1993; McDonald, 1982; Padden, 1983). Det är inte alltid lätt att med enbart transkription eller ord i versaler sluta sig till hur tecknet är utformat om man inte kan det beskrivna tecken-språket. Min strävan är här att föregå med gott exempel.

Förutom bilder, transkriptionssymboler och tillhörande transkriptionstext använder jag ytterligare ett beskrivningssätt:

(1.1) [J↑* (HA)
 [J↑* CYKEL PEK-c
 Jag har en cykel.

Första raden består av ett nummer på tecknet, en transkription av tecknet och ett namn på tecknet. Namnet på tecknet skrivs i versaler. Ibland går det inte att fånga ett teckens betydelse med ett enkelt ord utan man får ta till två eller flera ord. Då sätts ett bindestreck mellan orden som i VETA-INTE (se 1.2). Jag har också en annan skrivkonvention av typen KRONA+ETT. "+"-markören markerar att ifrågavarande tecken innehåller två betydelsedelar, KRONA och ETT (se 3.3). Andra raden, som skrivs i versaler, visar exempel på en fras eller sats där det aktuella tecknet kan förekomma. De har jag i de flesta fall också konstruerat själv och alla har också prövats med en döv teckenspråksanvändare. I alla exemplen med polysyntetiska tecken finns en nominalfras med. Det är egentligen inte vanligt att en nominalfras alltid förekommer i samma sats som polysyntetiska tecken. Skälet till att jag ändå gör så är att entiteten som nominalfrasen betecknar påverkar formen i polysyntetiska tecken. För att läsaren ska veta vilken entitet det gäller sätter jag därför alltid ut en nominalfras i samma sats som

polysyntetiska tecken. Tredje raden, som skrivs i gemena, är en svensk översättning av frasen eller satsen. Jag har prövat översättningarna på en teckenspråkstolk. När samma tecken tidigare använts som exempel på annat ställe i boken, visar jag, i mån av plats, bara illustrationen med transkriptions-symbolerna. Numret på tecknet markeras då med en apostrof, som 1.1', för att markera att det tecknet har illustrerats tidigare.



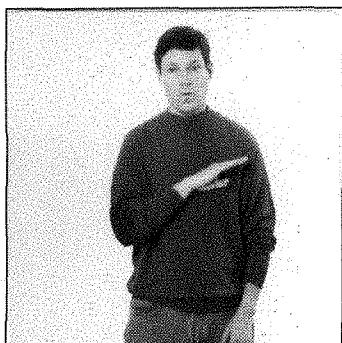
2 Tecknets beståndsdelar

Ett tecken utgörs generellt av en manuell del och en oral del. Kapitlet, och boken, fokuserar mest på den manuella delen, men lite kommer också att nämnas om den orala delen. Det finns idag i teckenspråksforskningen två principiellt olika sätt att beskriva ett tecken. Kapitlet presenterar båda sätten. Ena sättet beskriver tecknet som framträdande simultant organiserat. Det finns olika modeller som betonar det simultana draget som Stokoe (1960), Battison (1974), Klima & Bellugi, (1979), för amerikanska teckenspråket, Bergman (1977, 1982) för svenska teckenspråket, Brennan et al (1984) för brittiska teckenspråket. I boken följer jag Bergmans modell. Andra sättet beskriver tecknet som sekventiellt organiserat. Också där finns det olika modeller som betonar det sekventiella draget som bl.a. Liddell (1984), Liddell & Johnson (1989), Sandler (1986) och Perlmutter (1992) för amerikanska teckenspråket. I boken beskriver jag den sekventiella modellen efter Liddell & Johnson (1989).

Kapitlet inleds med en beskrivning av tecken enligt en simultan modell. Presentationen följer i mycket Bergman (1977, 1982) som är den första att beskriva svenska teckenspråket på lingvistiska grunder. (Stokoe (1960) som beskriver amerikanska teckenspråket är den förste överhuvudtaget.) Därefter följer en beskrivning av ett skriftsystem för svenska teckenspråket, som i princip följer Bergman & Björkstrand (1993)¹ med några ändringar. Ändringarna belyser lite av de problem som finns hos skriftsystemet. Därefter presenteras en teckenbeskrivning enligt en sekventiell modell med tillhörande transkriptionssystem. Presentationen följer i huvudsak Liddell & Johnson (1989) för amerikanska teckenspråket. Efter presentationen för jag en diskussion om den sekventiella modellen och introducerar en alternativ rörelseanalys. Kapitlet avslutas med en kort beskrivning av den orala delen av tecknet.

¹ Bergman & Björkstrand är en reviderad version av Bergman (1982).

2.1 En simultan modell

(1.1') $\text{[J} \leftarrow \cdot \text{]}$

Tre aspekter

Den manuella delen av tecken är enligt den simultana modellen uppbyggd av en kombination av tre samtidigt realiserade aspekter: artikulator, artikulation och artikulationsställe. Jag illustrerar termerna med hjälp av tecknet $\text{[J} \leftarrow \cdot \text{]}^*$ (1.1') där den flata handen (artikulator) etablerar kontakt (artikulation) med vänstra sidan av bröstet (artikulationsställe).

Artikulatorn är alltså den hand som agerar, dvs. den aktiva handen. Den antar olika handformer såsom flat hand, knuten hand, nyphand, pekfingerhand. Handformen utgör en av två kiremtyper hos artikulatoren. Kirem, som är en försvenskning av *chereme* i Stokoe (1960), är teckenspråkets distinktiva element (jfr. fonem hos talade språk). Det har betydelig skilljande funktion, dvs. det skiljer tecken från varandra. Någon utförligare analys av de distinktiva elementen i svenska teckenspråket har inte gjorts utan den beskrivning som finns av kiremuppsättningen (se Appendix A) är intuitivt grundad. (En närmare studie av kirem finns i Bergman, 1977.) Den andra kiremtypen är attityden. Den beskriver hur handen hålls i olika lägen i förhållande till den tecknandes kropp. Dels hålls handen i en viss attitydriktning, vilken beskrivs med referens till en tänkt pil från handleden till inre knogarna, dels hålls handen i en viss attitydvridning, vilken relateras till åt vilket håll handflatan är vänd. Hos tecknet $\text{[J} \leftarrow \cdot \text{]}^*$ (1.1') är attitydriktningen vänster och attitydvridningen är nedåt.

Artikulationen är artikulatorns agerande i olika former. Vanligtvis är det någon form av att artikulatorn förs i någon annan riktning som fram, upp, åt höger, men kan som i tecknet $\text{[J} \leftarrow \cdot \text{]}$ även utgöras av kontakt med någon kroppsdel. Artikulationsaspekten innefattar tre kiremtyper. De är rörelseriktningsar (t.ex. höger, fram), rörelsearter (t.ex. föres, vrides) och interaktionsarter (t.ex. växelvis, kontakt).

Artikulationsstället slutligen är läget vid vilket artikulationen realiseras. Det är läget framför den tecknandes kropp,

dvs. det neutrala läget, eller läget på någon del av kroppen. Detta inkluderar manuellt läge, dvs. på den andra handen, eller den passiva handen. Den antar liksom den aktiva handen olika handformer och attityder. Den hålls i regel stilla under det att den aktiva handen agerar.

Varje aspekt kan beskrivas med en begränsad uppsättning kirem, som handformerna hos artikulatorna. Beskrivningen sammanställs översiktligt i tabellform (tab. 2.1).

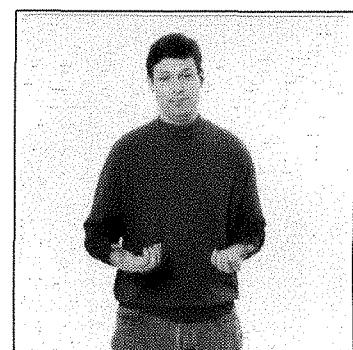
Tab. 2.1

ASPEKT	KIREMTYP	KIREMEXEMPEL
artikulator	(i) handform (ii) attityd	flat hand, knuten hand framåtriktad, uppåtvänd
artikulation	(iii) rörelseriktning (iv) rörelseart (v) interaktionsart	upp, höger, fram föres, vrides, spelar växelvis, konvergerande
artikulationsställe	(vi) läge	bröstet, pannan, neutrala läget om manuellt läge (i)+(ii)

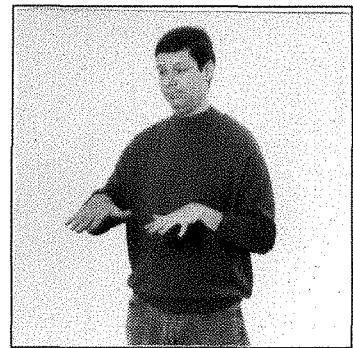
(Bergman, 1982)

Tecknet $\text{J} \uparrow \downarrow^*$ (1.1') består av en enkel artikulator, dvs endast en hand är aktiv. Det finns tecken som består av dubbel artikulator, dvs. båda händerna är aktiva. De har samma handformer, och agerar lika, samtidigt eller växelvis. Tecknet $\uparrow \Sigma \Sigma \uparrow \downarrow^*$ (1.2') är exempel på ett tecken med dubbel artikulator som agerar samtidigt, dvs. båda händerna förs samtidigt ner. Tecknet $\uparrow \Psi \Psi \uparrow \downarrow^*$ (1.3') är ett annat exempel på ett tecken med dubbel artikulator som agerar växelvis, dvs. ena handen förs inåt samtidigt som andra handen förs framåt, och tvärtom.

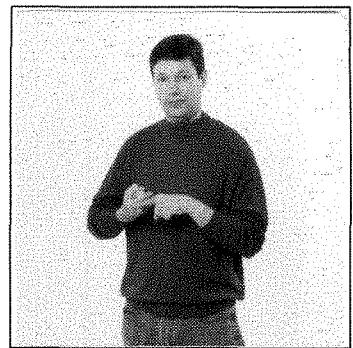
Tvåhandstecken med dubbel artikulator skiljer sig från andra tvåhandstecken där händerna har skilda aspektfunktioner, dvs ena handen är artikulator och andra handen är artikulationsställe, som i tecknet $L \uparrow L \downarrow^* \downarrow | I^*$ (ex. 2.1) och tecknet $J \uparrow B \downarrow^* \uparrow$ (ex. 2.2).



(1.2') $\uparrow \Sigma \Sigma \uparrow \downarrow^*$

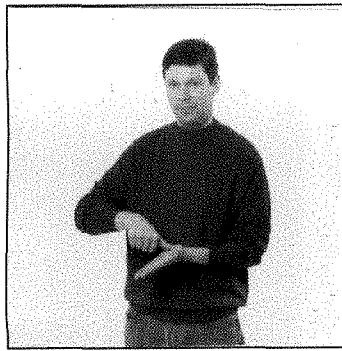


(1.3') $\uparrow \Psi \Psi \uparrow \downarrow^*$

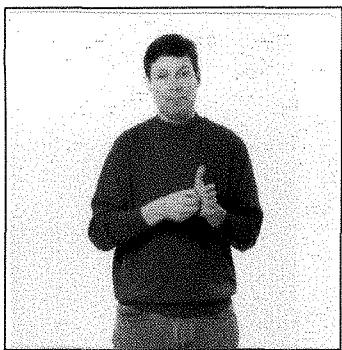


(2.1) $L \uparrow L \downarrow^* \downarrow | I^*$

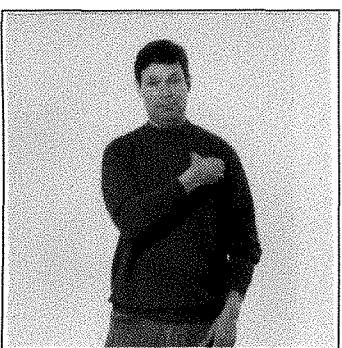
I: pekfingret, framåtriktad, högervänd; II: pekfingret, vänsterriktad, uppåtvänd; III: föres uppreat inåt med kontakt

(2.2) $J \uparrow B \downarrow^* \uparrow$

I: flat hand, framåtriktad, uppåtvänd; II: tumhand, nedåtriktad, högervänd; III: föres fram med kontakt

(2.3) $J \uparrow O \downarrow^* \uparrow \Rightarrow \Psi$

I: flat hand, framåtriktad, högervänd; II: O-hand, framåtriktad, vänstervänd; III: kontakt; föres åt höger under samtidig förändring till sprethand; Mun: [ba]

(2.4) $\Gamma S \downarrow^* / \cup S \downarrow^*$

I: vänstra axeln; II: S-hand, vänsterriktad, inåtvänd; III: kontakt; I: högra höften; II: S-hand, vänsterriktad, inåtvänd; III: kontakt

(2.1) $L \uparrow L \downarrow^* \downarrow | \downarrow^* \downarrow$ (FISK)
KATT VARA-TOKIG-I $L \uparrow L \downarrow^* \downarrow | \downarrow^* \downarrow$
Katten är tokig i fisk.

(2.2) $J \uparrow B \downarrow^* \uparrow$ (BETALA)
 $J \uparrow B \downarrow^* \uparrow$ PEK-c
Jag betalar.

Händerna kan ha samma handformer som i $L \uparrow L \downarrow^* \downarrow | \downarrow^* \downarrow$ (pekfingerhänder) eller olika handformer som i $J \uparrow B \downarrow^* \uparrow$ (flata handen respektive tumhanden).

Kvantitativa restriktioner

Tecknen realiseras vanligen med ett handformskirem per tecken hos artikulatorn som t.ex. $[J \downarrow^*]$ (1.1'). Det finns också en grupp tecken som realiseras med två handformskirem. Ett exempel är $J \uparrow O \downarrow^* \uparrow \Rightarrow \Psi$ (ex. 2.3) som utförs med två olika handformer. Tecknet påbörjas med O-hand. Under artikulationens gång öppnas och utsträcks fingrarna och tummen till sprethand.

(2.3) $J \uparrow O \downarrow^* \uparrow \Rightarrow \Psi$ (ORSAKA)
VETA-INTE PEK-c HUR $J \uparrow O \downarrow^* \uparrow \Rightarrow \Psi$
Jag vet inte hur det blev så.

Bland bokstaverade tecken, dvs. tecken som bildats genom lån från svenska språket via handalfabetet, finns det några exempel på tecken som realiseras med fler än två handformer. T.ex. tecknet för 'snygg' realiseras med handformerna S, N och G i nämnd ordning, 'snabb' med S, N och B, 'grogg' med G, R och G, 'glögg' med G, L och G. (Utförlig beskrivning av bokstaverade tecken finns i Bergman & Wikström, 1981.)

Det är också vanligt förekommande att artikulatorn agerar vid ett läge per tecken som $[J \downarrow^*]$ (1.1') vid bröstet eller $J \uparrow O \downarrow^* \uparrow \Rightarrow \Psi$ (2.3) vid andra handen. Mindre vanligt är att artikulatorn agerar vid två lägen. Ett par exempel är mellan vänstra axeln och högra höften i $\Gamma S \downarrow^* / \cup S \downarrow^*$ (ex. 2.4) och mellan hakan och pannan i $\circ \Psi \downarrow^* / \wedge \Psi \downarrow^*$ (ex. 2.5).

- (2.4) $\lceil S \leftarrow \cdot / \lceil S \leftarrow \cdot$ (PRESIDENT)
 W-F-D POSS-m $\lceil S \leftarrow \cdot / \lceil S \leftarrow \cdot$ FÖDD SVERIGE
 WFD:s ordförande är född i Sverige.¹

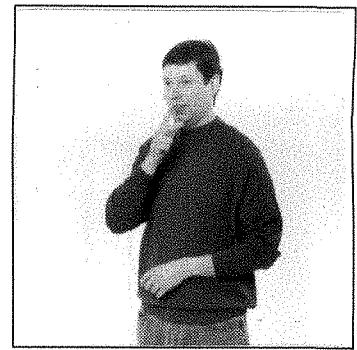
- (2.5) $\circ \text{A} \hat{\cdot}^* / \wedge \text{A} \hat{\cdot}^*$ (TUPP)
 BONDE HA GAMMAL $\circ \text{A} \hat{\cdot}^* / \wedge \text{A} \hat{\cdot}^*$ PEK-m
 Bonden har en gammal tupp.

Det finns exempel på tecken med fler än två artikulationsställen bland svenskpåverkade tecken, dvs. tecken som bildats genom översättningsslän från svenska språket (Wallin, 1982). T.ex. tecknet för 'dövlärarutbildning', DÖV/LÄRARE/UTBILDA, realiseras vid örat (för tecknet DÖV), framför ansiktet (för tecknet LÄRARE) och vid pannan (för tecknet UTBILDA) i nämnd ordning.

Om man bortser från tecken som bildats genom län från svenska språket, tycks antalet två vara genomgående maximum för antalet förekomster av samma kiremtyper hos teckenformerna.² Det gäller också för antalet upprepningar hos ett tecken som $L \uparrow \text{L} \leftarrow \cdot \downarrow | \cdot$ i (2.1). Artikulatorn förs inåt två gånger ovanpå manuella artikulationsstället. Liknande iakttagelser om antalet maximalt två har gjorts i amerikanska tecken-språket. "In fact, two is the upper limit of complexity for the formation of signs" (Battison, 1978:48).

Två uppsättningar aspektkombinationer

Många tecken beskrivs i den simultana modellen med en enkel uppsättning av de tre aspekterna som bl.a. $\lceil J \leftarrow \cdot$ (1.1'), $\uparrow \Sigma \Sigma \uparrow \cdot$ (1.2') och $J \uparrow O \uparrow \cdot \uparrow \Rightarrow \text{A}$ (2.3). Ett flertal andra beskrivs med två uppsättningar av aspektkombinationer som realiseras efter varandra. Ett exempel är $OJ \hat{\cdot}^* / OJ \leftarrow \cdot$ (ex. 2.6). Båda uppsättningarna innehåller samma flata hand framför samma läge, ansiktet, men den första uppsättningen innehåller attitydkombinationen uppåtriktad/vänstervänd och artikulationen föres ner och den andra uppsättningen atti-



(2.5) $\circ \text{A} \hat{\cdot}^* / \wedge \text{A} \hat{\cdot}^*$
 I: munnen; II: tupphand, uppåtriktad, vänstervänd; III: kontakt;
 I: pannan; II: tupphand, uppåtriktad; III: kontakt



(2.6) $OJ \hat{\cdot}^* / OJ \leftarrow \cdot$
 I: ansiktet; II: flat hand, uppåtriktad, vänstervänd; III: föres ner;
 I: ansikte; II: flat hand, vänterriktad, uppåtvänd; III: föres åt höger med distinkt avslutning

¹ WFD = World Federation of the Deaf

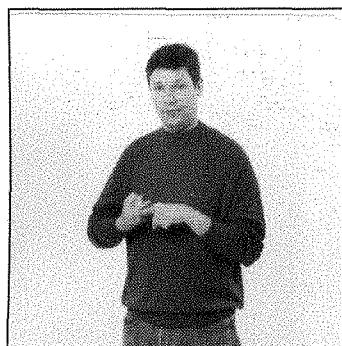
² I Österberg (1916) finns ett "genuint" tecken med tre artikulationsställen illustrerat: RÖD/BRÖST/KRONA ('Danmark'). Artikulationsställena är munnen, bröstet och hjässan i nämnd ordning. Jag avser med genuint tecken ett tecken som bildats enligt teckenspråkets interna regler.

tydkombinationen vänsterriktad/nedåtvänd och artikulationen föres åt höger. När båda uppsättningarna realiseras, dvs. när artikulatorn förs ner framför ansiktet följt av föres åt höger framför ansiktet, kommer skärningspunkten då att ligga ungefär mitt för näsan.

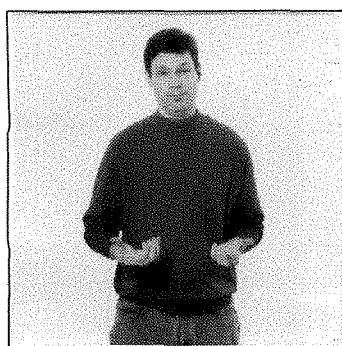
- (2.6) $0J\hat{\wedge}^{\vee}/0J\leftarrow^{\rightarrow}$ (BJÖRN)
 INDIAN FÅ-SYN $0J\hat{\wedge}^{\vee}/0J\leftarrow^{\rightarrow}$
 Indianen fick syn på en björn.

Ett annat tecken är $\lceil S\leftarrow^{\bullet}/\lfloor S\leftarrow^{\bullet}$ (2.4) som också beskrivs med två uppsättningar aspektkombinationer. Båda uppsättningarna innehåller samma kiremvärden vad avser artikulator (klohand, vänsterriktad, inåtvänd) och artikulation (kontakt) men skiljer sig i artikulationsställe: vänstra bröstsidan i första uppsättningen och höger magsida i andra uppsättningen.

Tecknen $0J\hat{\wedge}^{\vee}/0J\leftarrow^{\rightarrow}$ (2.6) och $\lceil S\leftarrow^{\bullet}/\lfloor S\leftarrow^{\bullet}$ (2.4) motsvarar vad Klima & Bellugi (1979) för amerikanska teckenspråkets del kallar bisegmentella tecken. De omfattar ofta en förändring i "orientation, location, or direction" och beskrivs "as if they were two-sign units; with specification for HC, PA, and MOV followed by another specification" (ibid, sid. 60).¹ $0J\hat{\wedge}^{\vee}/0J\leftarrow^{\rightarrow}$ (2.6) skulle omfattas av ändring i attityd och riktning och $\lceil S\leftarrow^{\bullet}/\lfloor S\leftarrow^{\bullet}$ (2.4) av ändring i artikulationsställe.



(2.1') $L\overset{\uparrow}{\text{L}}\overset{\downarrow}{\text{L}}\overset{\uparrow}{\text{L}}\overset{\downarrow}{\text{L}}|‡$



(1.2') $I\overset{\uparrow}{\Sigma}\overset{\downarrow}{\Sigma}\overset{\uparrow}{I}^{\wedge}$

En alternativ beskrivning skulle vara att likna uppsättningen aspektkombinationer vid stavelser, dvs. att en uppsättning aspektkombination utgör en stavelse. Stavelse ska här inte blandas ihop med stavelser hos talade språk utan ska uppfattas som en enhet bestående av en uppsättning kombination av tre aspekter. Det skulle betyda att både $0J\hat{\wedge}^{\vee}/0J\leftarrow^{\rightarrow}$ (2.6) och $\lceil S\leftarrow^{\bullet}/\lfloor S\leftarrow^{\bullet}$ (2.4) beskrivs som tvåstaviga tecken. Också $L\overset{\uparrow}{\text{L}}\overset{\downarrow}{\text{L}}\overset{\uparrow}{\text{L}}\overset{\downarrow}{\text{L}}|‡$ i (2.1') skulle kunna beskrivas som tvåstavigt tecken, om man tänker sig att två uppsättningar också kan innehålla samma kiremvärden och inte bara skilda sådana.

¹ HC = hand configuration, motsvarar artikulator

PA = place of articulation, motsvarar artikulationsställe

MOV = movement, motsvarar artikulation

Tecken som $\text{J} \downarrow \uparrow^*$ (1.1'), $\uparrow \Sigma \Sigma \uparrow \downarrow$ (1.2') och $\text{J} \uparrow \text{O} \uparrow^* \uparrow \rightarrow \Rightarrow \downarrow$ (2.3) med enkla uppsättningen aspekter skulle då beskrivas som enstaviga tecken. Men det är bara en tänkbar alternativ beskrivning som jag inte ämnar gå vidare med här.

Tecken som beskrivs med dubbelt uppsättning aspektkombinationer utgörs ofta av tecken med skilda artikulationsställen. Vanligtvis är de då ursprungligen sammansättningar (Wallin, 1982).¹ De har historiskt utgjort en kombination av två fria tecken som smält samman till ett tecken. T.ex. $\text{^L} \downarrow \uparrow^* / \uparrow \text{LL} \uparrow \downarrow \text{I}^*$ (2.7) är ursprungligen bildat genom sammansmältning av två tecken $\text{^L} \downarrow \uparrow^*$ (ex. 2.8) och $\uparrow \text{LL} \uparrow \downarrow^*$ (ex. 2.9) (Österberg, 1916).

(2.7) $\text{^L} \downarrow \uparrow^* / \uparrow \text{LL} \uparrow \downarrow \text{I}^*$ (INSTÄMMA)

$\text{^L} \downarrow \uparrow^* / \uparrow \text{LL} \uparrow \downarrow \text{I}^*$ PEK-c

Jag håller med.

(2.8) $\text{^L} \downarrow \uparrow^*$ (TÄNKA)

MÅSTE $\text{^L} \downarrow \uparrow^*$ PEK-c

Jag måste tänka.

(2.9) $\uparrow \text{LL} \uparrow \downarrow^*$ (BREDVID)

PEK-c SITTA $\uparrow \text{LL} \uparrow \downarrow^*$ POSS-c FRU

Jag sitter bredvid min fru.

De två tecknen realiseras inte efter varandra utan som en sammansmält enhet, dvs. ett enkelt tecken, men med två aspektrealisationer. Wallin (1982) anger att när två tecken smälter samman till en enhet sker detta främst genom förändringar i aspekterna hos förledet, dvs första teckendelen. En av förändringarna är att artikulationen reduceras temporalt vilket sker i $\text{^L} \downarrow \uparrow^* / \uparrow \text{LL} \uparrow \downarrow \text{I}^*$ (2.7). Andra exempel på aspektuella förändringar är att handformens utseende förändras genom regressiv assimilation, förledets läge närmar sig efterledets läge, dvs. läget i den andra teckendelen. Även efterledet bidrar till den sammansmälta enheten i form



(2.7) $\text{^L} \downarrow \uparrow^* / \uparrow \text{LL} \uparrow \downarrow \text{I}^*$

I: pannan; II: pekfingret, kontraktad, nedåtvänd; III: kontakt; I: neutrala läget; II: pekfingrar, framåtriktade, nedåtvända; III: konvergerar, kontakt



(2.8) $\text{^L} \downarrow \uparrow^*$

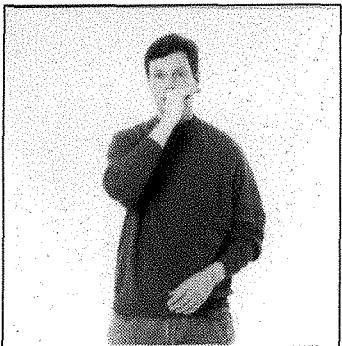
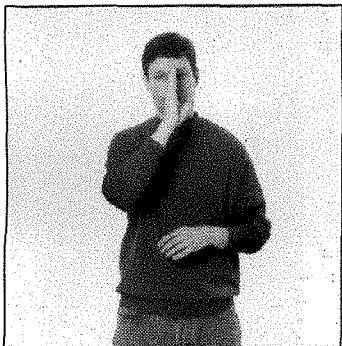
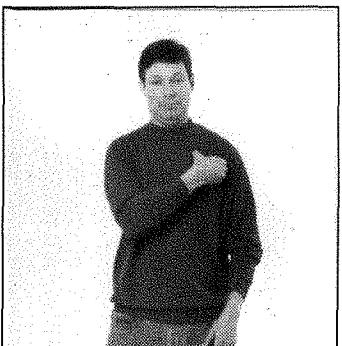
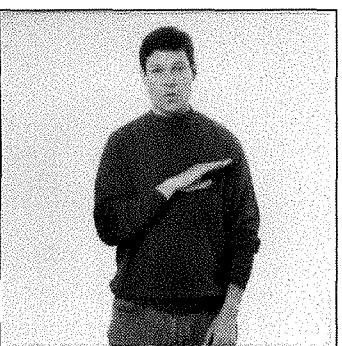
I: pannan; II: pekfingret, inåtriktad, nedåtvänd; III: kontakt



(2.9) $\uparrow \text{LL} \uparrow \downarrow^*$

I: neutrala läget; II: pekfingrar, framåtriktade, nedåtvända; III: kontakt

¹ Jag har alltmer börjat ifrågasätta användningen av beteckningen "sammansättning" för tecken som bildats genom hopslagning av två fria tecken. Det är ett bildningssätt jag inte anser passar in på svenska teckenspråket. Det kanske snarare handlar om att tecken i en fras smälter samman. Här håller jag mig emellertid till den tidigare analysen.

(2.6') $0J\hat{\wedge}\sim / 0J\leftrightarrow$ (2.4') $\lceil S_n\leftarrow^* / \lfloor S_n\leftarrow^*$ (1.1') $[J\leftarrow^*$

av koartikulation, dvs. andra handen hos efterledet intar läget samtidigt med att artikulatorn hos förledet påbörjar artikulationen (se vänstra handen i 2.7').

Men tecken med dubbel uppsättning aspektkombinationer utgör inte självklart alltid ursprungliga tvåtecken-kombinationer. $0J\hat{\wedge}\sim / 0J\leftrightarrow$ (2.6') och $\lceil S_n\leftarrow^* / \lfloor S_n\leftarrow^*$ (2.4') exempelvis är inte det. Båda är istället motiverade formbeskrivande tecken, dvs. tecknets artikulationsaspekt är motiverad av en form (Bergman, 1977). Den korsvisa artikulationen i $0J\hat{\wedge}\sim / 0J\leftrightarrow$ (2.6') är motiverad av korsstygnet på nosen hos leksaksnallar. Artikulationen i $\lceil S_n\leftarrow^* / \lfloor S_n\leftarrow^*$ (2.4') är utvecklad från formbeskrivningen av ordensbandet som vissa statsöverhuvud bär eller burit på.

Sammanfattning

Teckenstrukturen med de tre aspekterna har gåtts igenom. Exempel på enkel och dubbel artikulator, artikulationsställe och artikulation har visats. Också exempel på hur kirem ur en aspekt normalt realiseras högst två gånger hos ett tecken har beskrivits. Exempel har även visats på beskrivning av tecken med två uppsättningar kombinationer av tre aspekter.

2.1.1 Teckentranskription

Transkriptionen av tecken i svenska teckenspråket bygger på ett fonematiskt skriftsystem som konstruerats av Bergman utifrån hennes analys av tecknad svenska (Bergman, 1977) och som därefter utarbetats vidare för svenska teckenspråket (Bergman & Björkstrand, 1993). Systemet är primärt avsett för transkribering av isolerade tecken i sin grundform. Varje aspekt äger ett fält i skriftsystemet som följer en bestämd ordning: artikulationsställe i fält I, artikulator i fält II och artikulation i fält III, från vänster räknat. I vart och ett av fälten skrivs symboler för respektive aspekts kirem. Ta tecknet $[J\leftarrow^*$ ('ha', ex. 1.1'). Transkriptionssymbolerna för det tecknet skrivs som i figur 2.1:

(Fig. 2.1) I II III 1(nästa sida)

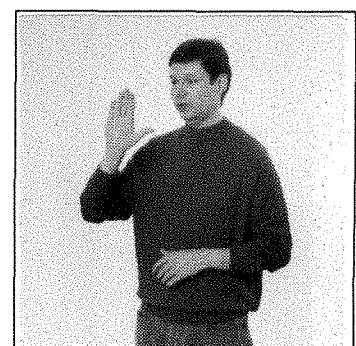
$[\quad J\leftarrow^* \quad \cdot$

I fält I sätts symbolen för artikulationsstället vänster brösthalva in. I fält II sätts symbolen för handformen flat hand in tillsammans med attitydsymbolerna som meddelar att handen hålls med fingrarna riktade åt vänster och flata sidan vänd neråt. I fält III sätts artikulationen in i form av interaktionsarten kontakt. Tillsammans bildar de tecknet $J\hat{\cup}^*$ (1.1').

Om artikulationsstället är neutrala läget, dvs. rummet framför den tecknandes kropp, utnyttjas inte fält I, dvs. symbol för artikulationsställe sätts inte ut. Då kommer symbolerna för artikulatorn att stå först i transkriptionen, som i figur 2.2 för tecknet $J\hat{\cup}^*$ (ex. 2.10):

(2.10) $J\hat{\cup}^*$ (STOPPA)
FÄRDIG $J\hat{\cup}^*$
Nu får det vara nog.

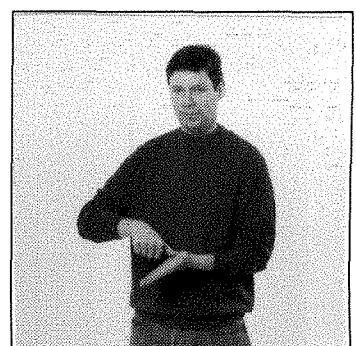
(Fig. 2.2) I II III
 $J\hat{\cup}$ \uparrow



(2.10) $J\hat{\cup}^*$
I: neutrala läget; II: flat hand, uppåtriktad, framåtvänd; III: föres fram

Manuella läget transkriberas på liknande sätt som artikulatorn, dvs. med symbolen för handform följd av två attitydsymboler, som i figur 2.3, för tecknet $J\hat{\cup}B\check{c}^*$ ('betaла', ex. 2.2'):

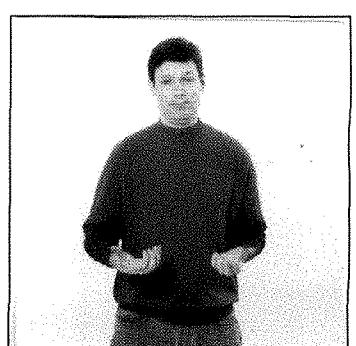
(Fig. 2.3) I II III
 $J\hat{\cup}$ $B\check{c}$ $\cdot\uparrow$



(2.2') $J\hat{\cup}B\check{c}^*\uparrow$

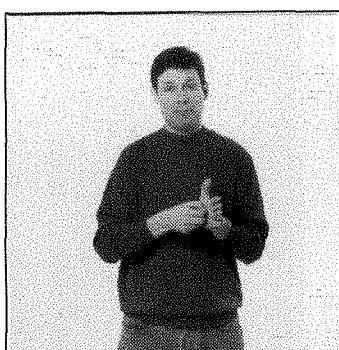
Tecken med dubbel artikulator, som i tecknet $\hat{\Sigma}\Sigma\hat{\Sigma}^*$ ('vet inte', 1.2') transkriberas också med två handformssymboler med skillnaden att attitydsymbolerna för vänstra handen sätts till vänster om vänstra handformssymbolen i samma fält II som högra handen som i figur 2.4:

(Fig. 2.4) I II III
 $\hat{\Sigma}\Sigma\hat{\Sigma}^*$ \wedge



(1.2') $\hat{\Sigma}\Sigma\hat{\Sigma}^*$

¹ Fältnumren ovanför symbolerna ingår inte i transkriptionen utan är bara en hjälp för läsarna.

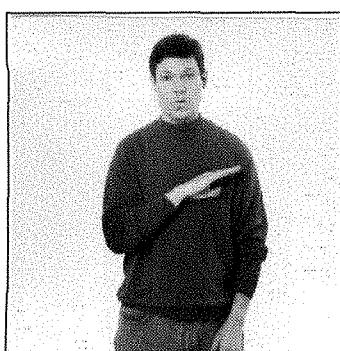
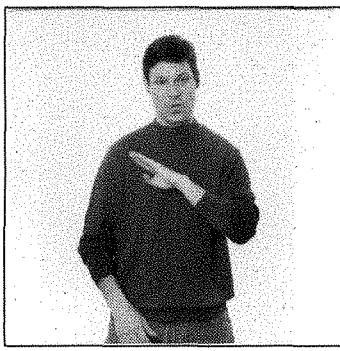
(2.3') $\ddot{J} \uparrow O \uparrow * | \rightarrow \Rightarrow \times$

I fält III brukar en kedja av symboler skrivas för artikulationsdelen hos tecknet enligt en konvention. Symboler för element som realiseras successivt markeras med ett vertikalt streck mellan symbolerna som i figur 2.5 för tecknet $\ddot{J} \uparrow O \uparrow * | \rightarrow \Rightarrow \times$ (2.3').

(Fig. 2.5) I II III

 $\ddot{J} \uparrow \quad O \uparrow \quad * | \rightarrow \Rightarrow \times$

Den första symbolen under III före vertikalstrecket utläses som att artikulatorn först etablerar kontakt med artikulationsstället. Därefter förs artikulatorn åt höger. År strecket inte utsatt mellan symbolerna utläses symboler efter varandra som samtidigt realisera. De tre sista symbolerna efter vertikalstrecket utläses som att artikulatorn förs åt höger samtidigt som fingrarna och tummen öppnas och utsträcks till sprehand.

(1.1') $[J \leftarrow *]$ (2.11) $J \nearrow ? *$

I: höger bröstsida; II: flat hand, högerriktad, nedåtvänd; III: kontakt

Attitydsymbolerna i både fält I (vid manuellt läge) och i fält II är ordnade så att symbolen i övre positionen refererar till attitydriktningen, som beskrivs med referens till en tänkt pil från handleden till inre knogarna. I figur 2.5 säger transkriptionen att attitydriktningen är fram (\uparrow) hos båda händerna. Symbolen i nedre positionen refererar till attitydvridningen, dvs. åt vilket håll handflatan är vänd. I figur 2.5 säger transkriptionen att attitydvridningen är höger (ϵ) hos vänster hand och vänster (\circ) hos höger hand.

Transkriptionen skrivs normalt utifrån hur en högerhänt person tecknar som personen på bilderna. En vänsterhänt person utför tecknen helt och hållet motsatt. T.ex. tecknet $[J \leftarrow *]$ (1.1') med höger hand kan också realiseras med vänster hand så som illustreras i 2.11 utan att det inverkar på tecknets innehåll. Då blir attitydriktningen istället höger och artikulationsstället högra bröstsidan, dvs. $J \nearrow ? *$ (jfr. $[J \leftarrow *]$ (1.1')). Däri ligger en konflikt med transkriptionen att man lägger in värdena höger och vänster trots att teckenspråket inte tar hänsyn till de värdena annat än i undantagsfall.¹ För att

¹ I fotbollsspel betecknas en vänsterytter med vänster hand och en högerytter med höger hand.

neutralisera skillnaden på värdena mellan en högerhänt och en vänsterhänt person så långt som möjligt gör jag en ändring som jag håller mig till i fortsättningen. Ändringen görs i transkriptionstexten under bilderna. Jag byter ut vänster och höger mot hur Battison (1978:45) för amerikanska teckenspråkets del använder ipsilateral, dvs. samma sida, och kontralateral, dvs. motsatt sida (i transkriptionstexten förkortat "ipsi" och "kontra"). Om vi tittar tillbaka på hur en högerhänt person tecknar $\text{[J} \leftarrow \text{*}] \rightarrow \text{*}$ (1.1') och en vänsterhänt tecknar samma tecken $\text{[J} \rightarrow \text{*}] \leftarrow \text{*}$ (2.11) ser vi att artikulatorna i båda fallen agerar på motsatta sidan, dvs. högra handen på vänstra sidan och vänstra handen på högra sidan. Samma gäller för attitydriktningen, att den är riktad mot motsatta sidan, dvs. högra handen är vänsterriktad och vänsterhanden är högerriktad. Vi får en likalydande text till båda teckenformerna $\text{[J} \leftarrow \text{*}] \rightarrow \text{*}$ (1.1') och $\text{[J} \rightarrow \text{*}] \leftarrow \text{*}$ (2.11) enligt följande (i):

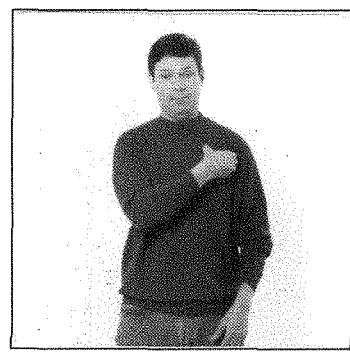
- (i) I: kontra bröstsida; II: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd,
III: kontakt

I konsekvensens namn tillämpas ändringen också på transkriptionstext som beskriver artikulationen. Då höger hand förs åt höger som i tecknet $\text{[J} \uparrow \text{O} \uparrow \text{*}] \rightarrow \text{*}$ (2.3) beskrivs detta som "höger hand föres åt ipsi", dvs. åt samma sida som höger hand. Det är bara i transkriptionstexten jag gör ändringen från höger och vänster till ipsilateral och kontralateral. Jag fortsätter annars som hittills att transkribera tecken i enlighet med högerhänt person enär det inte finns möjlighet att på motsvarande sätt neutralisera värdena i transkriptionen utan omfattande ändringar i symboluppsättningen.

Tecken transkriberas i princip med endast en enkel uppsättning av vardera tre aspekter per tecken. Men det finns tecken som transkriberas med dubbel uppsättning. Det är oftast tecken där artikulatorna agerar vid två olika lägen som $\text{[S} \leftarrow \text{*}/\text{[S} \rightarrow \text{*}]$ (2.4'). Då transkriberas tecknet som två teckendelar efter varandra som avskiljs med ett snedstreck som i figur 2.6:

(Fig. 2.6) I II III I II III

$\text{[S} \leftarrow \text{*}/\text{[S} \rightarrow \text{*}]$



(2.4') $\text{[S} \leftarrow \text{*}/\text{[S} \rightarrow \text{*}]$

Transkriptionen utläses som att första teckendelen utgörs av att klohanden etablerar kontakt med kontralaterala axeln. Andra teckendelen utgörs av att klohanden etablerar kontakt med ipsilaterala höften. Sneda strecket symbolisera att de två aspektuppsättningarna utgör en enhet.

I Appendix A finns en sammanställning efter Bergman & Björkstrand (1993) över alla aktuella transkriptionssymboler som används vid transkription av den manuella delen av tecken i svenska teckenspråket.

2.2 En sekventiell modell

Bergman (1982) påpekar att man inte ska överbetona det simultana draget, för bl.a. tecken med två artikulationsställen har också en påtaglig sekventiell organisation. Liknande sekventiella drag kan man också finna beskrivna hos Stokoe et al i hans transkriptionsmodell. "..... *indicates that one sign action is done first and a second follows*" (Stokoe et al, 1965:viii).¹ Motsvarande finns också hos Brennan et al (1984). Även Klima & Bellugi (1979) har nämnt om förekomsten av sekventiella mönster hos amerikanska teckenspråket: "*Some signs are described as combinations of movement clusters that are sequential as well as simultaneous*" (ibid: 58). (Se även om bisegmentella tecken ovan på sid. 16.) Men trots det har simultaniteten ändå varit det förhärskande i deras beskrivning av teckenstrukturen medan den sekventiella organisationen inte getts en lika framträdande position. "...*that is as ways of looking at sign activity that is almost all simultaneously in vision*" (Stokoe, 1978:40). "*A simple lexical sign is essentially a simultaneous occurrence of particular values (particular realizations) of each of several parameters*" (Klima & Bellugi, 1979:43).

Först med Liddell (1983, 1984) och sedermera Liddell & Johnson (1989) har det sekventiella draget fått en större plats i teckenbeskrivningen.

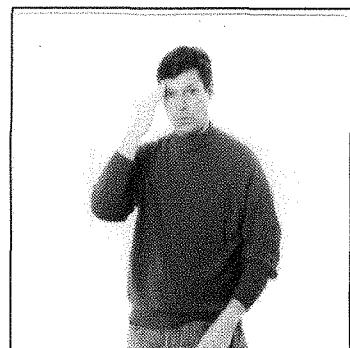
¹'sig' är Stokoes förkortning för *signation* (jfr. artikulationsaspekten).

Argument för den sekventiella modellen

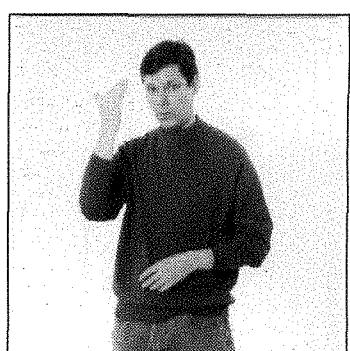
Liddell anser det otillfredsställande att beskriva ett tecken som en simultan enhet just för att det förekommer sekventiell organisation hos många av tecknen. Han använder sig av flera olika argument mot den simultana modellen, dvs. Stokoes modell. Ett av dem är hur Stokoe behandlar rörelsen som föregår kontakt, dvs. handens förflyttning mot pannan, hos amerikanska tecknet KNOW (ex. 2.12 efter Stokoe, 1978:56).

Stokoe beskriver artikulationen hos tecknet som enbart bestående av kontakt. Handens förflyttning fram till pannan är enbart transportrörelse i avsikt att realisera kontakt. Liddell argumenterar för att handens förflyttning fram till pannan också ska ingå i teckenbeskrivningen. Hur ska man annars förklara att när tecknet realiseras utan kontakt, dvs. handen förs mot pannan utan att kontakt etableras (ex. 2.13 efter Stokoe, 1978:56), då ingår handens förflyttning till pannan i Stokoes teckenbeskrivning. Har kontakt ersatts av uppåtgående rörelse? Vad Liddell anser har kommit bort i Stokoes beskrivning är att den uppåtgående rörelsen inte bara är en uppåtgående transportrörelse utan är en rörelse mot ett specifikt mål: "*the hand moves toward the forehead, stops, and remains in that position briefly*" (Liddell, 1984:380). Tecknet är sekventiellt organiserat: "*First, the hand must move toward the forehead. Second, it must come to a brief stop*" (ibid: 381).

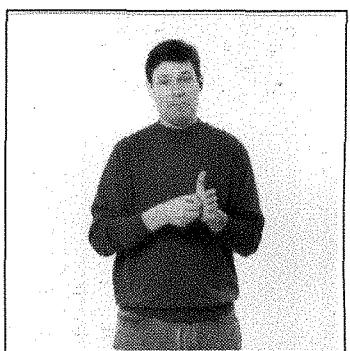
Ett annat argument som också talar för en sekventiell modell är användningen av icke-manuella komponenter hos tecknen, att "*the sequential parts of the non-manual production must be produced in strict correspondence with the sequential segments of the manual production*" (ibid: 386). Ta munrörelsen /ba/ hos det svenska tecknet $\ddot{J}\ddot{x}O\ddot{\imath}\ddot{\epsilon}\rightarrow\Rightarrow\ddot{\chi}$ ('orsaka', ex. 2.3') som ett exempel. Munnen hålls sammanpressad när artikulatorna är vid manuella läget. När artikulatorna förs i



(2.12) $\ddot{J}\ddot{x}^*$
I: panna; II: flat hand, uppåtriktad, inåtvänd; III: kontakt¹



(2.13) $J\ddot{x}^*$
I: neutrala läget; II: flat hand, uppåtriktad, inåtvänd; III: föres upp²



(2.3') $\ddot{J}\ddot{x}O\ddot{\imath}\ddot{\epsilon}\rightarrow\Rightarrow\ddot{\chi}$

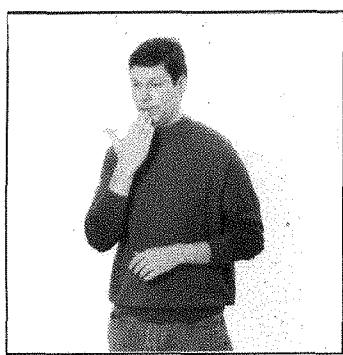
¹ För att inte nödvändigtvis behöva gå in på Stokoes skriftsystem, transkriberar jag efter det svenska skriftsystemet. Det påverkar ändå inte Liddells resonemang.

Efter Stokoes skriftsystem: $\ddot{J}B^x$ (Stokoe, 1978:56).

² Efter Stokoes skriftsystem: $\ddot{\Omega}B^{\wedge}$ (ibid:56).

ipsilateral riktning och öppnas till en sprethand, öppnas samtidigt munnen.

Dessa tillsammans med Liddells övriga argument som sammansättningar, upprepade rörelser, m.fl. ger stöd för att man ska använda en modell som framhäver den sekventiella organisationen.

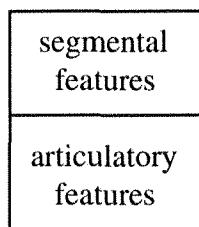


(2.14) GOOD

Segmenttyperna Movement och Hold (MH-modellen)
 Liddell & Johnsons beskrivning av tecken som sekventiellt organiserade bygger på att tecknen är uppbyggda av ett eller flera, sekventiellt ordnade, segment. De segmenten är av två typer: *Hold* och *Movement*.¹ *Hold* definieras som "*periods of time during which all aspects of the articulation bundle are in a steady state*". *Movement* definieras som "*periods of time during which some aspect of the articulation is in transition*" (Liddell & Johnson, 1989:210). De konkretiseras beskrivningen med hjälp av det amerikanska enhands-tecknet GOOD (ex. 2.14 efter fig. 26b i ibid:242). Tecknet består av tre segment: ett *Hold*, ett *Movement*, ett *Hold*. Första segmentet *Hold* är att handen befinner sig intill munnen momentet innan handen förs från munnen, andra segmentet *Movement* är att handen förs från munnen cirka en halv armlängd framåt och tredje segmentet *Hold* är att handen befinner sig cirka en halv armlängd framför nedre delen av huvudet momentet efter det att handens rörelse framåt avslutas.

Ett segment beskrivs i Liddell & Johnsons transkriptions-system med två rader särdragsknippen som är oberoende av varandra:

(Fig. 2.7)



¹ Jfr *Movement* och *Location* i Sandler (1986) och *Movement* och *Position* i Perlmutter (1992).

Den övre raden utgörs av ett knippe "segmental features" som anger segmenttypen som Movement (med ev. övriga särdrag som cirkel, linjär, etc.) eller Hold. Den undre raden utgörs av ett knippe "articulatory features" som omfattar bl.a. handform, attityd, läge, och vilken del av aktiva handen som etablerar kontakt.

Då de artikulatoriska särdragen beskriver en hands ställning och Movement anger att handen övergår från en ställning till annan, fordrar transkriptionssystemet att Movement-segmentet beskrivs med ett knippe artikulatoriska särdrag som beskriver handens initiala ställning och ett knippe artikulatoriska särdrag som beskriver handens finala ställning. För Hold-segmentet räcker det med ett knippe artikulatoriska särdrag eftersom Hold anger statisk ställning hos handen.

Vi beskriver tecknet GOOD (2.14) som vi vet utgörs av segmenten Hold, Movement och Hold, med hjälp av matrisen. Om vi kallar handens ställning vid första Hold och det initiala stadiet hos Movement, som båda är lika (flat hand, uppåtriktad och inåtvänd, läge intill munnen), för '*Posture a*' och handens ställning vid andra Hold och det finala stadiet hos Movement, som båda också är lika (flat hand, uppåtriktad och inåtvänd, halv armlängd framför nedre huvuddele), för '*Posture b*' kan vi beskriva tecknet med följande matriskombination:

(Fig. 2.8) Matrisrepresentation för tecknet GOOD

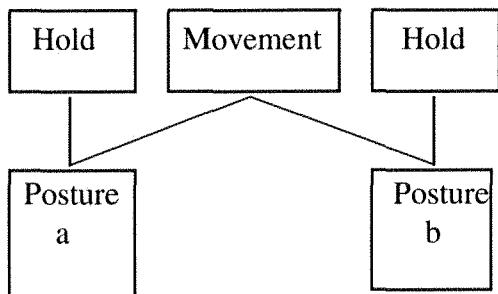
(Segmentella särdrag)	Hold	Movement		Hold
(Artikulatoriska särdrag)	Posture a	Posture a	Posture b	Posture b

(ibid: 213)

Som framgår av figur 2.8 så är en hands ställning hos ett segment likadan som handens ställning hos nästföljande segment. En hand som börjar agera gör det i den ställning som handen i momentet innan avslutar med. Knippen av särdrag som delar en segmentell gräns, dvs. gränsen mellan

Hold och Movement, måste alltså vara lika. Segment med samma information om en hands ställning visas med kopplingslinjer som förbinder artikulatoriska knippen med angränsande segmentella knippen enligt följande:

(Fig. 2.9) Matrisen med kopplingsslinjerna till tecknet GOOD



(ibid: 214)

Raden med respektive artikulatoriska och segmentella knippen realiseras sekventiellt i ordning räknat från vänster. Knippena som är förenade genom kopplingsslinjerna realiseras simultant.¹ Förutom raderna med segmentella och artikulatoriska knippen kan det tillkomma ytterligare rader som beskriver icke-manuella delar hos tecken som t.ex. munrörelser och kroppens ställning.

Liddell & Johnson har detaljerade beskrivningar av särdrag som förekommer dels i den segmentella raden, dels i den artikulatoriska raden. Dem tar jag inte upp här då jag inte kommer att använda mig av dem vid beskrivningen av

¹ Modellen med segment och kopplingsslinjer är influerad från teorin om autosegmentell fonologi. Liddell & Johnson refererar kort till den med "autosegmental representation" (Liddell & Johnson, 1989:213). Innebördens hos den autosegmentella fonologin är att fonologiska representationer inte utgörs av en enkel räcka segment utan av två (eller flera) parallella rader av fonologiska segment. Varje rad består av en räcka segment men segmenten hos varje rad skiljer sig med avseende på vilka särdrag som specificerats hos dem. Elementen i varje rad, som kallas "*autosegments*", är ordnade sekventiellt och elementen i nägränsade rad är ordnade simultant om och endast om de är sammankopplade via kopplingsslinjer. T.ex. toner och tonbärande enheter kan, men måste inte, ha ett-till-ett-förhållande till varandra. En ton kan vara kopplad till två tonbärande enheter eller en tonbärande enhet kan vara kopplad till två toner (Clements, 1992; Goldsmith, 1990).

polysyntetiska tecken utan hänvisar intresserade läsare till att själva läsa deras beskrivning (Liddell & Johnson, 1989; Johnson, 1990). Istället visar jag i figur 2.10 enbart hur respektive särdragsknippen är organiserade med en komplett transkription av tecknet GOOD (2.14) med alla särdragens nedskrivna i respektive rad:

(Fig. 2.10)

(segmentella raden)

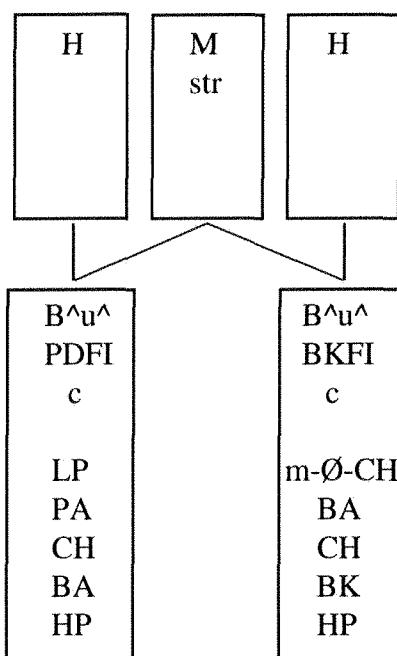
Major class

Contour

Plane

Quality

Local movement



(Liddell & Johnson, 1989:240)

H = Hold; M = Movement; str = rak bana; B^u = vinkelhand; PDFI = fingerdyna; BKFI = fingerrygg; c = kontakt; m-Ø-CH = halv armlängd rakt fram från bröstet; LP = läpp; PA = handflatan; CH = bröst; BA = handleden; BK = handrygg; HP = horisontalplan.

2.3 En alternativ rörelseanalys

I min inledande forskning om polysyntetiska tecken använde jag mig i princip av MH-modellen. Artikulationen i svenska polysyntetiska tecken analyserades generellt som en sekvens av segment. Men alltmedan analysarbetet fortskred måste jag alltmer ifrågasätta beskrivningen att generellt betrakta artikulatorns rörelser i ett tecken som sammansatt av en serie Hold och Movement. Det är framförallt Hold

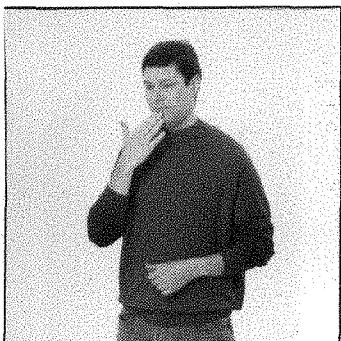
i kombination med Movement som jag var tvungen att ifrågasätta. Till slut lämnade jag MH-modellen helt.

I det följande presenteras istället en alternativ rörelseanalys till MH-modellen. Artikulationen som i MH-modellen beskrivs som H M H (jfr. GOOD) beskrivs här som en rörelseart **föres med distinkt början och distinkt avslutning**.¹ Det Liddell & Johnson analyserar som Hold-segment som omger ett Movement-segment, ses här som delegenskaper hos rörelsearten, dvs. som särdrag. Det innebär att jag jämfört med Bergmans analys som den avspeglas i transkriptionen inför flera rörelsearter. Bergmans "föres" analyseras här som fyra olika rörelsearter beroende på rörelsens initialfas och slutfas.

Innan jag närmare presenterar den alternativa rörelseanalysen vill jag först i det följande argumentera mot MH-analysen.

Argument mot MH-analysen

Det har varit omöjligt att säkerställa fasta tecken med distinkt början i svenska teckenspråket. Distinkt början tycks bara förekomma i polysyntetiska tecken. Snarare är det regel hos fasta tecken att artikulatorn förs så fort den kommit i läge för artikulationen, dvs. rörelsearten inleds inte med att artikulatorn hålls stilla en stund innan den förs i någondera riktning. Frågar man någon informant hur man tecknar ett tecken som BRA (ex. 2.15) (som liknar GOOD (2.14)) är det vanligaste att se artikulatorn föras fram så fort den kommit i läge för artikulationen. Hålls artikulatorn istället stilla inledningsvis, resulterar det i att tecknets grundbetydelse förstärks. som t.ex. grundbetydelsen 'bra' hos tecknet $\textcircled{C} \hat{\text{J}} \uparrow$ (2.15) förstärks till 'mer än bra' eller 'mycket bra' (jfr. den morfologiska processen initialpaus i Bergman, 1990a). Av detta drar jag slutsatsen att distinkt början inte förekommer hos fasta tecken annat än som morfologiskt element och att fasta tecken i icke-modifierad form innehåller enbart rörelsearter utan distinkt början.



(2.15) $\textcircled{C} \hat{\text{J}} \uparrow$

I: munnen; II: flat hand, uppåtriktad, inåtvänd; III: föres fram

¹ Hos tecken som jag har analyserat som innehavande distinkt början och/eller avslutning har inlednings- och avslutningsfasernas duration varat upp till ca. 0,2 sekunder.

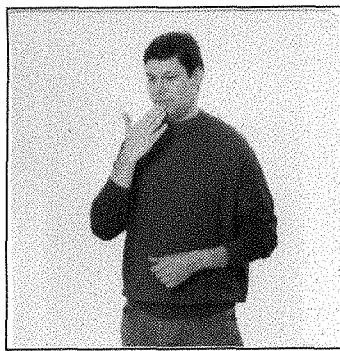
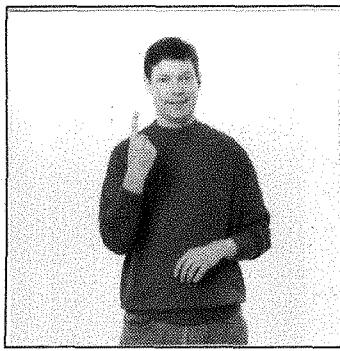
Att fasta tecken saknar distinkt början gäller både när artikulatorn inledningsvis etablerar kontakt och inte etablerar kontakt. Kontakt utgör heller inte incitament för att distinkt början förekommer som man kan uppfatta av MH-modellen. Tittar man efter Hold bland teckenexemplen i Liddell & Johnson (1989), där kroppsdel utgör ett av särdragsknippna, tycks det också förekomma kontakt som särdrag hos alla. Det stämmer inte på svenska teckenspråket. Ta ett exempel som tecknet för 'tråkig', JB^{←•~} (ex. 2.16). Artikulatorn förs nerför bröstet med kontakt från artikulationens början till dess avslutning. Även där förs artikulatorn ner omedelbart efter att den etablerat kontakt med bröstet. Den hålls inte stilla en stund i inledningsfasen. Att etablera kontakt i inledningsfasen innebär alltså inte självklart att artikulatorn hålls stilla ett ögonblick. Det innebär istället att det inte gör någon skillnad om artikulatorn inledningsvis etablerar kontakt med någon kroppsdel eller inte. Artikulatorn förs så fort den kommit i läge vid någon kroppsdel.

Observationer i svenska teckenspråket att det inte förekommer distinkt början hos fasta tecken har påtagliga likheter med rörelsebeskrivningen i Supalla & Newport (1978). I sin beskrivning av formellt och innehållsligt besläktade par av substantiv och verb i amerikanska teckenspråket nämner de tre rörelsearter (*manner of movement*): *continuous*, *hold* och *restrained*. *Continuous* beskrivs med "*the hands move across the signing space with no interruption. Movement is smooth and loose.*" *Hold* beskrivs med att den "*occurs in signs that begin with a loose movement of the arms and hands, as in continuous manner, but end with an abrupt stop, in which the arms and hands become stiff and are held stationary for a short time.*" *Restrained* beskrivs med att den "*differs from the other manners of movement in that there is no looseness in the hands and arms. Because the muscles are tightened, movement is small, quick, and stiff, and the hand may bounce back to its initial position*" (ibid:96-97). Ingen av rörelsearterna beskrivs ha en initialfas där artikulatorn hålls stilla en stund. Även i deras illustrationer utläser man att artikulatorn förs direkt den kommit i läge för artikulationen.¹(nästa sida)

(2.16) JB^{←•~}

I: ipsilaterala bröstsidan; II: tumhand, kontrariktad, inåtvänd; III: föres ner med bibecklen kontakt

Det betyder att det i litteraturen finns olika uppfattningar om inledningsfasen hos fasta tecken. Däremot kan man finna större samstämmighet i analysen av avslutningsfasen hos fasta tecken, att rörelser i regel avslutas distinkt. Jag själv har inte funnit några svårigheter att hitta fasta tecken med distinkt avslutning i svenska teckenspråket. Tvärtom tycks distinkt avslutning vara den mest typiska egenskapen hos fasta tecken i svenska teckenspråket och även i amerikanska teckenspråket av Liddells (1984) och Supalla & Newports (1978) beskrivning att döma (jfr. tabell 4.3 i Supalla & Newport). *"One very common type of sign in the data gathered to date has the form M+H"* (Liddell, 1984:377).

(2.15') $\textcirclearrowleft J \hat{h}^{\uparrow}$ (2.17) $L \hat{h}^{\circ}$

I: neutrala läget; II: pekfingret, uppåtriktad, inåtvänd; III: hålls stilla

Kritiken mot MH-modellen riktar sig alltså inte mot att rörelser har en distinkt början eller distinkt avslutning, utan mot att betrakta distinkt början eller distinkt avslutning som självständiga segment, dvs. Hold-segment. Vi jämför tecknen $\textcirclearrowleft J \hat{h}^{\uparrow}$ ('bra', 2.15') som har rörelse och $L \hat{h}^{\circ}$ ('talet ett' 2.17) som saknar rörelse.² Enligt MH-modellen skulle tecknet $\textcirclearrowleft J \hat{h}^{\uparrow}$ ('bra') bestå av Movement följt av Hold medan tecknet $L \hat{h}^{\circ}$ ('talet ett') består av enbart Hold. Artikulatorn hos $L \hat{h}^{\circ}$ befinner sig på ungefär samma avstånd från kroppen som artikulatorn i slutfasen hos $\textcirclearrowleft J \hat{h}^{\uparrow}$. Men skillnaden mellan $\textcirclearrowleft J \hat{h}^{\uparrow}$ och $L \hat{h}^{\circ}$ är inte att Hold föregås av Movement hos $\textcirclearrowleft J \hat{h}^{\uparrow}$ och att Hold inte föregås av Movement hos $L \hat{h}^{\circ}$. Skillnaden är att handen förs i $\textcirclearrowleft J \hat{h}^{\uparrow}$ och att handen hålls stilla i $L \hat{h}^{\circ}$. Båda tecknen består av ett enkelt segment av olika typer. Tecknet $\textcirclearrowleft J \hat{h}^{\uparrow}$ består av ett Movement-segment och tecknet $L \hat{h}^{\circ}$ består av ett Hold-segment.

Andra skäl mot MH-modellen är att jag anser att då handen hålls stilla, som i $L \hat{h}^{\circ}$ ('talet ett'), är detta det enda Hold-segmentet som kan förekomma separat. Alla andra Hold som omger Movement i MH-modellen existerar bara när Movement

¹ Inom teckenspråkslexikonprojektet på Stockholms universitet, som arbetar med lagring av fasta tecken i dator, har det diskuterats att utöka rörelsearterna med en 'föres med distinkt slut'. Ingenting har diskuterats om att utöka med en 'föres med distinkt början'. Det visar på att den andra typen inte skulle fylla någon funktion i beskrivningen av strukturen hos fasta tecken i svenska teckenspråket.

² Handen hålls stilla utan föregående eller efterföljande rörelse med normalt en duration på ca. 0.9 - 1.6 sekunder.

existerar. Distinkt början kan inte realiseras förrän Movement, dvs. föres, realiseras och distinkt avslutning kan inte realiseras innan Movement realiseras. Jag kan inte påstå att tecknet $\textcirclearrowleft \text{J} \hat{\text{a}} \uparrow$ ('bra') består av två separata segment. Det är bara Movement man kan anse som självständigt. Det går att i vissa kontexter teckna $\textcirclearrowleft \text{J} \hat{\text{a}} \uparrow$ utan distinkt avslutning på rörelsen. Däremot är det omöjligt att teckna $\textcirclearrowleft \text{J} \hat{\text{a}} \uparrow$ med enbart Hold, dvs. att handen enbart hålls stilla ungefär en halv armlängd framför kroppen (där rörelsen i normalfall avslutas). Det fordras att distinkt avslutning föregås av föres. Distinkt avslutning, och också distinkt början, utgör en sammansmält del i rörelsearten föres, inte en separat del.

Dessutom, om distinkt början eller distinkt avslutning nu ändå skulle betraktas som separata Hold-segment, får man, enligt mitt sätt att se, att göra med två olika Hold-typer: ett Hold som betecknar att handen hålls stilla och ett annat Hold som betecknar att handen börjar distinkt eller avslutar distinkt. Handen hålls inte stilla i $\textcirclearrowleft \text{J} \hat{\text{a}} \uparrow$ ('bra') utan den avslutar enbart på ett distinkt sätt.

Rörelsearter - ett segment med olika egenskaper

Alltså, jag betraktar inte distinkt början eller distinkt avslutning som självständiga segment. Jag betraktar dem istället som delegenskaper hos rörelsearter. Tecknet $\textcirclearrowleft \text{J} \hat{\text{a}} \uparrow$ ('bra'), t.ex., består av rörelsearten föres med egenskapen distinkt avslutning. Det betyder också att jag inte betraktar rörelsearter med distinkt början eller distinkt avslutning som en sekvens av segment utan som ett enda segment med olika rörelseegenskaper.

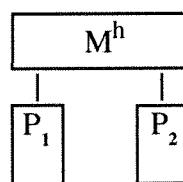
Det innebär att jag får modifiera matrisen från MH-modellen så att den bättre illustrerar min syn på artikulationen. Syftet med den modifierade matrisen är främst att kunna beskriva artikulationen i svenska polysyntetiska tecken. Men det handlar inte om en fonetisk beskrivning som Liddell's & Johnson's transkriptioner och det är heller inte min avsikt. Utan snarare använder jag matrisen för att i skrift kunna diskutera schematiskt de rörelsearter som finns i polysyntetiska tecken. Men här beskrivs matrisen nu i det följande med hjälp av enkla fasta tecken.

Jämför tecknet $\text{CJ}^{\wedge}\uparrow$ ('bra', ex. 2.15'), tecknet $\text{LB}^{\leftarrow\ast\vee}$ ('tråkig', 2.16') och tecknet för '(audiologiskt) döv' $\text{J}^{\wedge}\leftarrow|\ast$ (2.18).

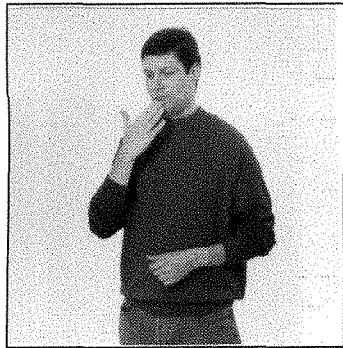
Artikulationen skiljer sig formellt mellan de tre tecknen. Rörelsen påbörjas vid olika positioner, invid munnen hos $\text{CJ}^{\wedge}\uparrow$ ('bra'), en bit från örat hos $\text{J}^{\wedge}\leftarrow|\ast$ ('döv') och övre bröstdelen hos $\text{LB}^{\leftarrow\ast\vee}$ ('tråkig'). Rörelsen avslutas också vid olika positioner, ungefär en halv armlängd framför kroppen hos $\text{CJ}^{\wedge}\uparrow$ ('bra'), intill örat hos $\text{J}^{\wedge}\leftarrow|\ast$ ('döv') och vid nedre bröstdelen hos $\text{LB}^{\leftarrow\ast\vee}$ ('tråkig'). Rörelsen går också i olika riktningar, framåt hos $\text{CJ}^{\wedge}\uparrow$ ('bra'), inåt från sidan mot örat hos $\text{J}^{\wedge}\leftarrow|\ast$ ('döv') och neråt hos $\text{LB}^{\leftarrow\ast\vee}$ ('tråkig'). Artikulationen innefattar etablerad kontakt under hela föresrörelsen hos $\text{LB}^{\leftarrow\ast\vee}$ ('tråkig') medan det varierar inledningsvis hos $\text{CJ}^{\wedge}\uparrow$ ('bra') och avslutningsvis hos $\text{J}^{\wedge}\leftarrow|\ast$ ('döv'). Men om man fokuserar på själva rörelsearten och bortser från kontakten finns det en underliggande likhet mellan de tre tecknen. Artikulationen utgörs av samma rörelseart föres (i någon riktning) och rörelsen avslutas distinkt.

I matrisform representeras föres med distinkt avslutning på följande sätt:

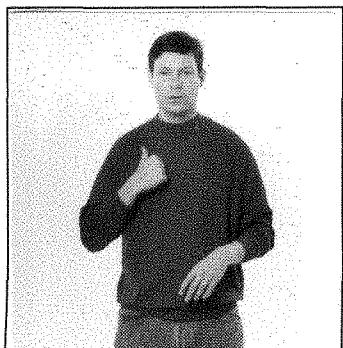
(Fig. 2.11) Rörelsearten föres med distinkt avslutning



Föres med distinkt avslutning betecknas i matrisen med M^h och positionerna P_1 och P_2 . ' M^h -et har jag tagit över från MH-modellen. P_1 är positionen i riktning från vilken artikulatoren förs. Positionen kan vara var som helst i rummet såväl som på någon kroppsdel inklusive andra handen. I $\text{CJ}^{\wedge}\uparrow$ ('bra') är det från munnen, i $\text{J}^{\wedge}\leftarrow|\ast$ ('döv') är det från en bit bort från örat och i $\text{LB}^{\leftarrow\ast\vee}$ ('tråkig') är det från övre bröstdelen. P_2 är positionen i riktning mot vilken artikulatoren förs. Också här kan positionen vara var som helst i rummet såväl som på någon kroppsdel inklusive andra handen. I $\text{CJ}^{\wedge}\uparrow$ ('bra') är det framåt en halv armlängd från kroppen, i $\text{J}^{\wedge}\leftarrow|\ast$ ('döv') är det mot örat och i $\text{LB}^{\leftarrow\ast\vee}$ ('tråkig') neråt mot magnivån.



(2.15') $\text{CJ}^{\wedge}\uparrow$



(2.16') $\text{LB}^{\leftarrow\ast\vee}$



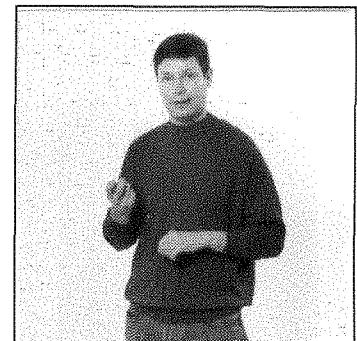
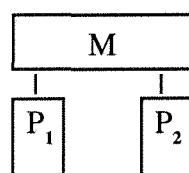
(2.18) $\text{J}^{\wedge}\leftarrow|\ast$

I: öra; II: flat hand, uppåtriktad, kontravänd; III: föres åt kontra, kontakt

Distinkt avslutning betecknas i matrisen med ett upphöjt, efterställt h. Också det har jag tagit över från MH-modellen men omvandlat det till att markera egenskap.

En andra rörelseart som utgörs av att artikulatorn förs så fort den kommit i läge för artikulationen och avslutas utan att artikulatorn stannar, som i tecknet för 'resa' $\text{II} \uparrow \text{I}$ (ex. 2.19), dvs. artikulatorn förs utan avbrott, representeras i matrisform på följande sätt:

(Fig. 2.12) Rörelsearten föres

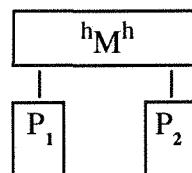


(2.19) $\text{II} \uparrow \text{I}$

I: neutrala läget; II: dubbelkrok-hand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres framåt

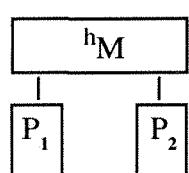
En tredje rörelseart med distinkt början och distinkt avslutning som enbart förekommer hos polysyntetiska tecken representeras i matrisform med både framförställt och efterställt, upphöjt h på följande sätt :

(Fig. 2.13) Rörelsearten föres med distinkt början och distinkt avslutning

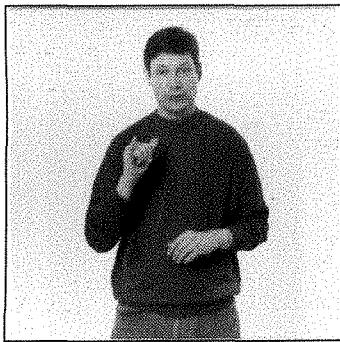


En fjärde rörelseart som utgörs av att artikulatorn förs med distinkt början men utan avbrott och som också enbart förekommer hos polysyntetiska tecken, representeras i matrisform med framförställt, upphöjt h på följande sätt:

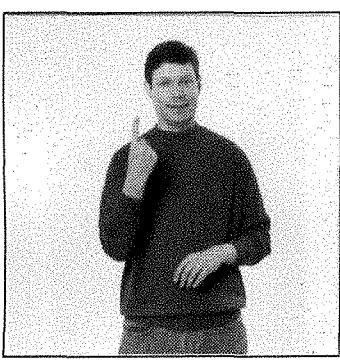
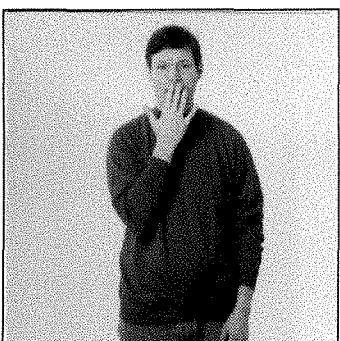
(Fig. 2.14) Rörelsearten föres med distinkt början



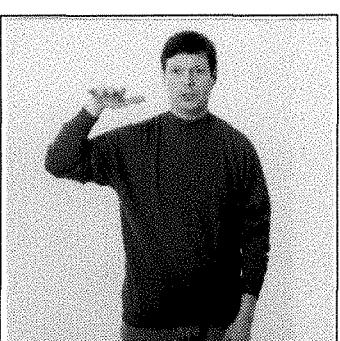
Då har jag kommit till att ha fyra rörelsearter föres med olika egenskaper. Fasta tecken har enbart de två första rörelsear-

(2.20) $\text{f} \hat{\wedge} \downarrow$

I: neutrala läget; II: flyghand, uppåtriktad, kontravänd; III: vrides inåt med distinkt avslutning

(2.17') $L \hat{\wedge} ^\circ$ (2.21) $\text{c} \hat{\wedge} \hat{\wedge}$

I: munnen; II: sprehand, uppåtriktad, inåtvänd; III: spelar

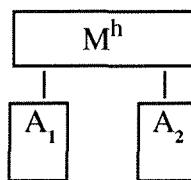
(2.22) $\text{y} \hat{\wedge} \hat{\wedge} \sim$

I: neutrala läget; II: sprehand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres ner samtidigt med fingrar spelar

terna M^h och M i sin uppsättning. Polysyntetiska tecken har alla fyra i sin uppsättning.

Artikulationen utgörs inte bara av att artikulatorn förs i någondera riktning. Den kan också utgöras av en attitydförändring, dvs. artikulatorn övergår från en attitydkombination till en annan attitydkombination som i tecknet $\text{f} \hat{\wedge} \downarrow$ ('skyldig', ex. 2.20). Rörelsearten i $\text{f} \hat{\wedge} \downarrow$ utgörs av attitydförändring (som omfattar både vrides och slås) från kombinationen uppåtriktad/kontravänd till kombinationen uppåtriktad/inåtvänd med distinkt avslutning. Den illustreras i matrisform på följande sätt:

(Fig. 2.15) Rörelsearten attitydförändring med distinkt avslutning



Attitydförändringen, som också är en form av artikulation (vrides, slås) med distinkt avslutning, betecknas i matrisen med M^h och attitydkombinationerna A_1 och A_2 . A_1 är attitydkombinationen hos artikulatorn vid artikulationens början och A_2 attitydkombinationen vid artikulationens avslutning. Distinkt avslutning betecknas som tidigare med ett efterställt, upphöjt h .

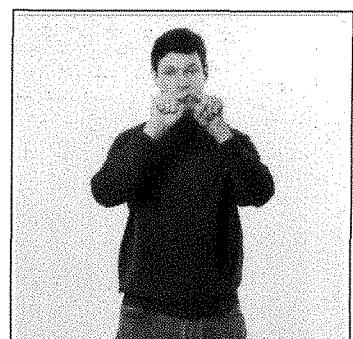
Slutligen har jag artikulationen med artikulatorn hålls stilla som i tecknet $L \hat{\wedge} ^\circ$ ('talet ett', 2.17'), dvs. den varken förs eller ändrar attityd. Den får beteckningen H som i MH-modellen. Den förekommer endast i ett fåtal fasta tecken men är desto vanligare hos polysyntetiska tecken. Också fasta tecken med interna handrörelser, som fingrar spelar i tecknet $\text{c} \hat{\wedge} \hat{\wedge}$ ('prata', ex. 2.21), analyserar jag som tecken med Hold, dvs. handen hålls stilla medan fingrar spelar, en form av statinär rörelse. Jämför tecknet $\text{y} \hat{\wedge} \hat{\wedge} \sim$ ('snö', ex. 2.22) där handen förs ner samtidigt med fingrar spelar.¹

¹ Liddell (1984) betraktar inte heller interna rörelser som segmenttyp i amerikanska teckenspråket av samma skäl, att de förekommer i både M och H .

Då har jag kommit fram till att svenska teckenspråket ändå har två segmenttyper: M-segment och H-segment. Däri finns alltså en likhet med Liddell & Johnsons modell. Men man ska observera skillnaden att medan MH-modellen beskriver en rörelse med distinkt avslutning hos ett tecken som en sekvens av segmenttyperna M och H, beskriver min analys samma föres med distinkt avslutning hos tecknet som enbart ett M-segment och inte som en kombination av segmenten M och H.

En modell som framhäver den sekventiella organisationen kan behövas ändå. Det finns komplicerade artikulationer, som när man betecknar en entitets form som rektangulär, dvs. $\hat{\cup}\uparrow\hat{\cup}\langle'\|\times|'\rangle$ (1.9'), som bättre beskrivs som en sekvens av flera segment än som ett segment.

I och med att jag beskriver rörelsearterna som enskilda segment skiljer jag mig från MH-modellen även vad avser tecknets uppbyggnad med handform, attityd och läge. I MH-modellen beskrivs ju, som jag tidigare visat, tecken som en sekvens av segment. Då varje segment utgörs av segmentella och artikulatoriska särdragsknippen och enär handform, attityd och läge utgör artikulatoriska särdrag, betyder det, som jag ser det, att MH-modellen beskriver ett enkelt tecken som uppbyggt av en sekvens av handformer, attityder och lägen som i t.ex. GOOD (2.14) där flata handen förekommer i tre segment (se Liddell & Johnsons transkription, sid. 27). Den beskrivningen blir inte gällande när jag betraktar rörelsearter som ett segment. Istället har den alternativa beskrivningen större likheter med de simultana modellerna som t.ex. Bergmans. En skillnad är analysen av rörelsearterna. Bergman-modellen har bara en rörelseart föres som beskrivs med hjälp av riktningar. Min analys beskriver föres i olika riktningar med distinkt början och distinkt avslutning. Men i transkriptionshänseende ger det ingen större skillnad. Jag kan ändå använda det svenska skriftsystemet med tillägg för de olika rörelsearterna föres. Jämför transkriberingen av artikulationen i tecknet för 'bra' enligt Bergmans beskrivning, $\cap\text{J}\hat{\wedge}\uparrow$, och enligt min beskrivning, $\cap\text{J}\hat{\wedge}\uparrow\text{T}$, dvs. med ett tvärstreck ovanför föresriktningspilen, T (föres fram med

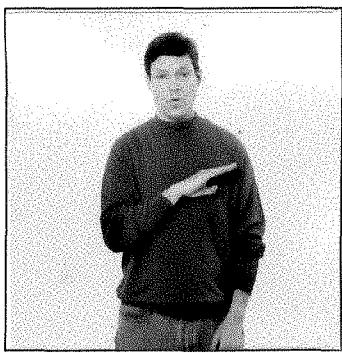


(1.9') $\hat{\cup}\uparrow\hat{\cup}\langle'\|\times|'\rangle$

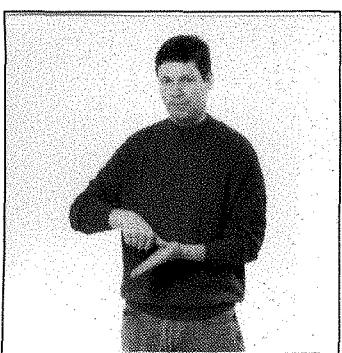
distinkt avslutning).¹ I Appendix B visas en sammanställning över alla rörelsearter efter min beskrivning.



(2.3') $J \uparrow O \uparrow^* | \uparrow \Rightarrow \ddot{\chi}$



(1.1') [J↑*]



(2.2') J↑B↑*↑



(2.5') ɔχ↑* / ʌχ↑*

2.4 Orala delen av tecken

Teckenstrukturen med de tre manuella aspekterna är en grundläggande beskrivning för alla tecken som förekommer i svenska teckenspråket. Men för många tecken, företrädesvis fasta tecken, blir beskrivningen ändå inte fullständig om man inte har med den orala delen i teckenbeskrivningen. Den består av att munnen gör rörelser eller intar positioner. Ett exempel är munrörelsen hos tecknet $J \uparrow O \uparrow^* | \uparrow \Rightarrow \ddot{\chi}$ ('orsaka', 2.3'). Den liknar närmast munrörelsen när man uttalar ljuden /ba/ som i "balt", dvs. läpparna hålls inledningsvis sammanpressade och öppnas sedan samtidigt med handens öppningsrörelse. Ett annat exempel på tecken med oral del är tecknet $[J \uparrow^*]$ ('ha', 1.1'). Den liknar munnens position när man uttalar /å/ som i "bål". De är betydelsetomma element. Det finns endast några få exempel på minimala teckenpar där endast munnen är åtskiljande.

Det finns också en annan typ av munrörelser. De liknar munrörelser när man formar svenska ord med enbart munnen (som när man uttalar orden utan ljud). Ett par exempel är BETALA (2.2') och TUPP (2.5'). Om deras funktion, dvs. om de är betydelsetomma eller inte, är oklart för någon analys har mig veterligen inte gjorts. Dessa orala komponenter som beskrivits, dvs. de betydelsetomma och de svenska munrörelserna, förekommer typiskt hos fasta tecken. Hos polysyntetiska tecken förekommer inga motsvarande orala komponenter utan de orala komponenterna som åtföljer de manuella polysyntetiska teckenformerna är i regel själva bärare av betydelse med adverbier till innehåll (vilket också fasta teckenverb kan ha). (Se vidare sid. 43.)

Det svenska transkriptionssystemet som presenterats ovan avser enbart den manuella delen av tecknen. Något motsva-

¹ Riktningspilarna till rörelsearterna föres med distinkt början och eller avslutning använder jag i första hand i polysyntetiska tecken där de har distinktiv funktion.

rande utvecklat transkriptionssystem för den orala delen förekommer tyvärr inte för det svenska teckenspråket. En anledning är att vi inte har gjort någon fonologisk inventering av munrörelser i svenska teckenspråket och utvecklat ett transkriptionssystem utifrån den. Det är likadant runt om i teckenspråksforskarvärlden att det oftast har utvecklats ett transkriptionssystem för enbart den manuella delen av tecknen. Försök till ett transkriptionssystem för orala delen har dock gjorts för norska teckenspråket (Vogt-Svendsen, 1983) och brittiska teckenspråket (Colville et al, 198?).

2.5 Sammanfattning

Jag har i kapitlet presenterat två principiella teckenmodeller, den simultana och den sekventiella modellen, och en alternativ rörelseanalys. Den simultana modellen beskriver (efter Bergman, 1977, 1982) tecken som simultant organiserade med de tre aspekterna artikulator, artikulationsställe och artikulation. Artikulator utgörs av en handform och en attityd. Artikulationsstället utgörs av endera neutrala läget eller kroppsläget. Artikulationen utgörs av rörelsearter, rörelseriktning och interaktionsarter. Den sekventiella modellen beskriver (efter Liddell & Johnson, 1989) tecken som sekventiellt organiserade. Tecknen är uppbyggda av ett segment eller en sekvens av flera segment. Segment utgörs av en rad segmentella särdragsknippen som anger segmenttyp som Movement eller Hold tillsammans med andra särdrag som bl.a. linjär eller cirkel och en rad artikulatoriska särdragsknippen som omfattar bl.a. handform, attityd och läge. De båda typerna av särdragsknippen beskrivs som oberoende av varandra. I kapitlet har jag argumenterat mot att beskriva rörelser, dvs. föres med distinkt början och/eller avslutning som ett Movement-segment omgivet av Hold-segment. Istället för en sekventiell beskrivning har jag anfört en alternativ rörelseanalys som beskriver tecken i segment och distinkt början eller avslutning som delegenskaper hos rörelsearter. Det innebär att jag har infört flera rörelsearter föres jämfört med Bergmans beskrivning som min analys annars har stora likheter med. Det är föres, föres med distinkt början, föres med distinkt avslutning och föres

med distinkt början och avslutning. Förutom dem har jag presenterat ytterligare två rörelsearter. Det är attitydförändring med distinkt avslutning och hand hålls stilla. Jag har också nämnt skillnaden i teckenstrukturen att polysyntetiska tecken innehåller fler rörelsearter med andra egenskaper än vad fasta tecken har. Slutligen har jag sagt att den alternativa rörelseanalysen också skiljer sig från MH-modellen vad avser tecknets uppbyggnad med handform, attityd och läge och att analysen istället har större likheter med Bergmanmodellen utom vad gäller analysen av rörelsearterna föres.

3 Fasta teckens morfologi

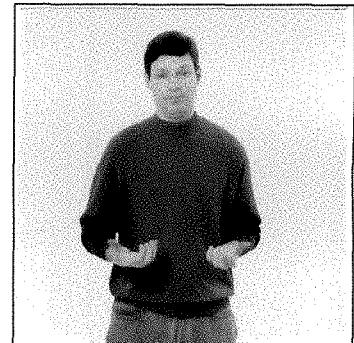
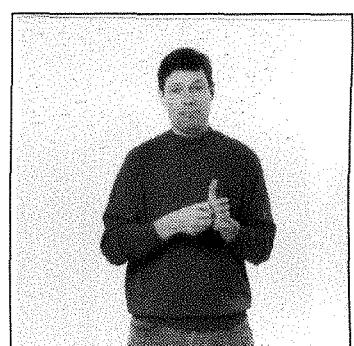
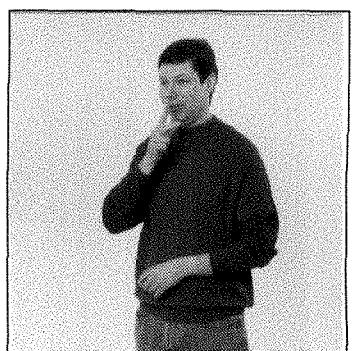
Tittar man på morfemuppsättningen i fasta teckens grundform kan man i huvudsak urskilja två grupper bland genuina tecken: en stor grupp enmorfemiga tecken, dvs. tecken som innehar endast en betydelsebärande del, och en mindre grupp tvåmorfemiga tecken, dvs. tecken som innehar två betydelsebärande delar. Bland svenskpåverkade sammansatta tecken finns det tecken med fler än två morfem. I modifierade former, dvs. när de fasta tecknen genomgått en morfologisk process, innehar de ytterligare minst ett morfem. Jag börjar beskrivningen med grundformerna och sedan de modifierade formerna.

3.1 Grundformer

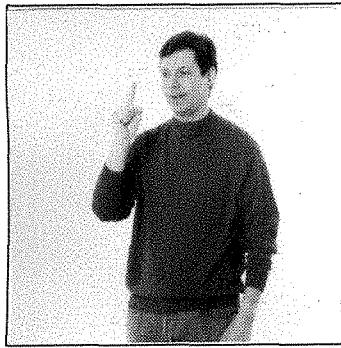
Exempel på enmorfemiga tecken har vi redan mött en hel del av tidigare, som bl.a. $\hat{1}\Sigma\Sigma\hat{1}^*$ ('vet inte', 1.2'), $\ddot{J}\ddot{X}\ddot{O}\ddot{\zeta}^*\mid\rightarrow\Rightarrow\ddot{\chi}$ ('orsaka', 2.3'), $\ddot{1}\cup\ddot{J}\leftrightarrow\mid^*$ ('döv', 2.18), $\ddot{t}\ddot{\zeta}\ddot{\zeta}$ ('skyldig', 2.20). Enstaka element, som t.ex. handform eller läge, utgör inga betydelsebärande delar hos dem, utan alla element tillsammans bildar ett morfem.

Till skillnad från enmorfemiga tecken, som är vanligt förekommande i svenska teckenspråket, är det mindre vanligt att finna tecken som kan karakteriseras som tvåmorfemiga. Bland svenskpåverkade tecken förekommer dock flera exempel på tecken med två eller fler morfem. Vanligen är de sammansättningar som DÖV/FÖRENING ('dövförening') och MED/VIND ('medvind') med två morfem och DÖV/LÄRARE/UTBILDA ('dövlärarutbildning') med tre morfem. Deras morfemantal motsvarar normalt antalet tecken de är sammansatta av. Många av de genuina tecken som ursprungligen bildats genom sammansättning som $\odot\ddot{\chi}\ddot{\zeta}^*/\wedge\ddot{\chi}\ddot{\zeta}^*$ ('tupp', 2.5') är idag snarast att betrakta som enmorfemiga medan andra som t.ex. $\wedge\ddot{L}\ddot{\zeta}^*/\ddot{\wedge}\ddot{L}\ddot{L}\ddot{\zeta}\mid\rightarrow\mid^*$ ('instämma', 'godkänna', 2.7') möjligen ska beskrivas som tvåmorfemiga.

Det finns exempel på en begränsad grupp genuina tecken med två morfem som själva inte är sammansättningar. Det

(1.2') $\hat{1}\Sigma\Sigma\hat{1}^*$ (2.3') $\ddot{J}\ddot{X}\ddot{O}\ddot{\zeta}^*\mid\rightarrow\Rightarrow\ddot{\chi}$ (2.5') $\odot\ddot{\chi}\ddot{\zeta}^*/\wedge\ddot{\chi}\ddot{\zeta}^*$ (2.7') $\wedge\ddot{L}\ddot{\zeta}^*/\ddot{\wedge}\ddot{L}\ddot{L}\ddot{\zeta}\mid\rightarrow\mid^*$

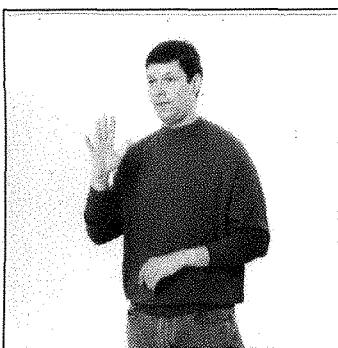
är tecken som innehåller samma handform som tecknen för talen 1-8. Ett exempel är tidstecknet som betecknar 'klockan ett' i ex. 3.1.

(3.1) $L \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\downarrow}$

I: neutrala läget; II: pekfingret, uppåtriktad, kontravänd; III: vrides inåt

(3.3) $L \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\uparrow}$

I: neutrala läget; II: pekfingret, uppåtriktad, kontravänd; III: slås fram

(3.2) $\dot{+} \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\downarrow}$

I: neutrala läget; II: sprehand, uppåtriktad, kontravänd; III: vrides inåt

(3.4) $\dot{+} \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\uparrow}$

I: neutrala läget; II: sprehand, uppåtriktad, kontravänd; III: slås fram

(3.1) $L \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\downarrow}$ (KLOCKSLAG+ETT)STARTA $L \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\downarrow}$

Det börjar klockan ett.

Tecknet består av två morfem. Ena delen bär på betydelsen 'ett'. Den representeras av enbart det distinktiva elementet handform, dvs. pekfingret. Att handformen bär betydelse kan man se om man byter ut pekfingerhanden mot en annan som t.ex. sprethand (alla fingrar raka och spretade) som i ex. 3.2. Det resulterar i ett annat besläktat tidstecken, både vad gäller form och betydelse, som betecknar 'klockan 5'. Handformen sprethand betecknar 'fem'.

(3.2) $\dot{+} \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\downarrow}$ (KLOCKSLAG+FEM)STARTA $\dot{+} \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\downarrow}$

Det börjar klockan fem.

Andra morfemet bär på betydelsen av vad jag kallar klockslag. Det representeras av rörelsearten vrides (från kontravänd till inåtvänd) i neutrala läget. Att det förhåller sig så kan man se om man byter ut vridrörelsen mot en annan rörelseart som t.ex. slås ner (från uppåtriktad/kontravänd till framåtriktad/kontravänd) som i ex. 3.3 och ex. 3.4. Det resulterar i andra sinsemellan betydelsebesläktade tecken med tal som betecknar 'en krona' och 'fem kronor'. Rörelsearten slås fram betecknar myntenheten 'krona'.

(3.3) $L \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\uparrow}$ (KRONA+ETT) f^1 KOSTA $L \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\uparrow}$

Kostar det bara en krona?

(3.4) $\dot{+} \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\uparrow}$ (KRONA+FEM) f HA MYNT $\dot{+} \overset{\wedge}{\downarrow} \overset{\wedge}{\uparrow}$

Har du en femkrona?

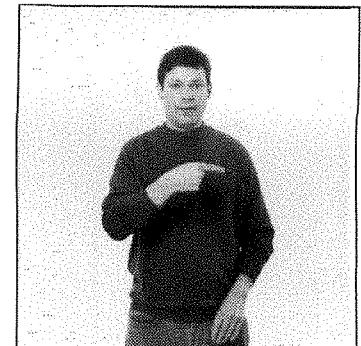
¹ f anger en ja/nej-fråga.

Byter vi ut slås från uppåtriktad/kontravänd till framåtriktad/kontravänd mot slås från kontrariktad/inåtvänd till uppåtriktad/inåtvänd resulterar det återigen i andra sinsemellan betydelsebesläktade tecken som betecknar 'en gång' och 'fem gånger' som i ex. 3.5 respektive 3.6. Jag kallar det att rörelsearten slås upp betecknar '(om)gång'.

(3.5) $\text{L} \leftarrow \omega$ (GÅNG+ETT)

BARA $\text{L} \leftarrow \omega$

Det har jag bara gjort en gång.



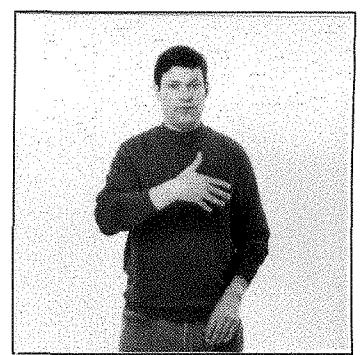
(3.5) $\text{L} \leftarrow \omega$

I: neutrala läget; II: pekfingret, kontrariktad, inåtvänd; III: slås upp

(3.6) $\text{Y} \leftarrow \omega$ (GÅNG+FEM)

LYCKAS $\text{Y} \leftarrow \omega$ I-RAD

Jag lyckades fem gånger i rad.



(3.6) $\text{Y} \leftarrow \omega$

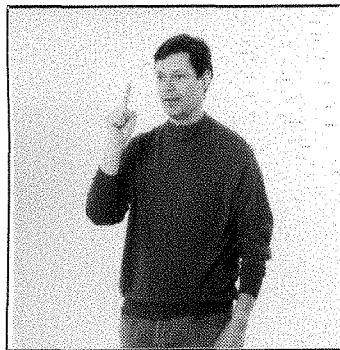
Hos alla tre teckenparen betecknar som synes handformerna tal och artikulationen hos respektive teckenpar betecknar klockslag, myntenhet och antalet gånger. Det visar på att tecknen innehåller två betydelsebärande delar som vardera bidrar till tecknets betydelse som t.ex. 'klockan ett', 'en krona' eller 'en gång'.

3.2 Modifierade former

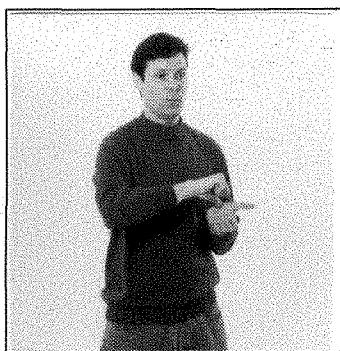
Beskrivningen i det föregående av morfemstrukturen hos fasta tecken gäller när de är i sin grundform. Det är alltså teckenformer man exempelvis använder som uppslagstecken i ett teckenlexikon eller när man visar tecknet isolerat som svar på frågan hur man tecknar ett visst begrepp. Även i texter kan man finna tecken i deras grundform men där förekommer de också i modifierade former, med ytterligare minst ett morfem fogat till grundformen. I det följande ges exempel på tecken som modifierats i någon av de tre aspekterna artikulation, artikulationsställe och artikulator. Även den orala delen kan tillföra tecknen ytterligare betydelse.

Artikulation

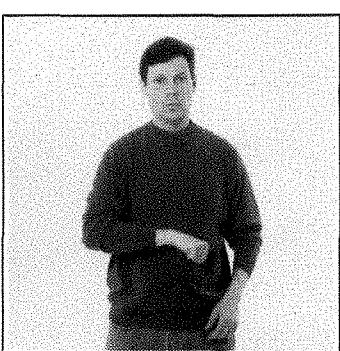
Många av de morfologiska processer som iakttagits i svenska teckenspråket, och som leder till att tecknen tillfogas ytterligare morfem, utgörs av ändringar hos aspekten artiku-

(3.7) $L \overset{\wedge}{\omega} \uparrow \rightarrow$

I: neutrala läget; II: pekfingerhand, uppåtriktad, kontravänd;
III: slås fram, föres åt ipsi

(3.8) $J \uparrow B \leftarrow \uparrow \rightarrow$

I: flat hand, framåtriktad, uppåtvänd; II: tumhand, kontrariktad, nedåtvänd; III: föres framåt med distinkt avslutning under kontakt

(3.9) $\sqcup B \leftarrow \uparrow \rightarrow$

I: mage; II: tumhand, kontrariktad, nedåtvänd; III: föres åt ipsi med distinkt avslutning under kontakt

lation. Bergman (1983) (se även Bergman & Dahl, i tryck) nämner bland annat snabb och långsam reduplikation som, beroende på tecknens lexikala karaktär, lägger till betydelse i termer av en situations utsträckning i tid som t.ex. 'vänta länge' eller 'ropa om och om igen', initialstopp som anger att en planerad handling inte kommer till stånd som t.ex. '.... skulle precis börja undervisa när' och initialpaus som förstärker tecknets grundbetydelse som t.ex. 'mycket döv' i jämförelse med grundbetydelsen 'döv'. Ytterligare en morfologisk process (som Bergman inte behandlar i artikeln) utgörs av en tillagd horisontell förflyttningsrörelse så som visas i ex. 3.7.

(3.7) $L \overset{\wedge}{\omega} \uparrow \rightarrow (KRONA+ETT+MÅNGA)$

$$\begin{array}{c} f \\ \hline HA \end{array} L \overset{\wedge}{\omega} \uparrow \rightarrow$$

Har du enkronor?

Stammen är KRONA+ETT som vi sett tidigare (3.3). Artikulationen utgjordes där av rörelsearten slås fram. I ex. 3.7 följs den av horisontell förflyttningsrörelse i ipsilateral riktning. Det resulterar i att den modifierade formen utökas med en ny betydelse, 'flertal'.

Artikulationsställe

Även ändring i artikulationsställe bidrar till att modifiera teckens betydelse. Ta t.ex. det enmorfemiga verbet för 'operera' (ex. 3.8):

(3.8) $J \uparrow B \leftarrow \uparrow \rightarrow (OPERERA)$ MÅSTE KOMMA-DIT SJUKHUS $J \uparrow B \leftarrow \uparrow \rightarrow MAGE$

Jag måste till sjukhus för magoperation.

Tecknet $J \uparrow B \leftarrow \uparrow \rightarrow$ utförs i sin grundform med artikulatorn ovanpå andra handen som artikulationsställe och betecknar handlingen 'operera'. Flyttar vi artikulatorn till magen, som i ex. 3.9, tillförs verbet en betydelse till, nämligen vilken del av kroppen som är utsatt för operationen:

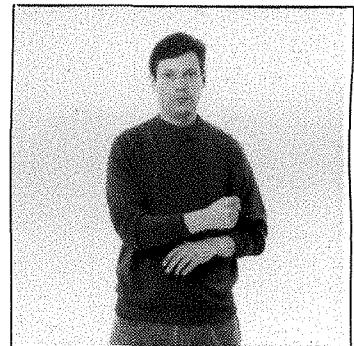
(3.9) $\sqcup B \leftarrow \uparrow \rightarrow (OPERERA+MAGE)$ SKA $\sqcup B \leftarrow \uparrow \rightarrow$

Jag ska operera magen.

Artikulator

En formförändring som innebär byte av handform har vi ett exempel på i tecknet för 'flytta' (ex. 3.10).

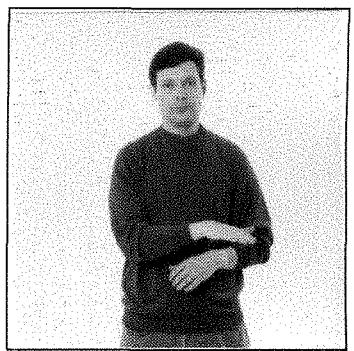
- (3.10) $\text{G} \xrightarrow{\uparrow\rightarrow} \wedge$ (FLYTTA)
 MÅSTE $\text{G} \xrightarrow{\uparrow\rightarrow} \wedge$ STOL PEK-m
 Stolen måste flyttas.



(3.10) $\text{G} \xrightarrow{\uparrow\rightarrow} \wedge$
 I: neutrala läget; II: knuten hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres med distinkt avslutning i båge åt ipsi

Grundtecknet utgörs av en betydelsebärande del som betecknar en handling 'flytta'.¹ Genom byte av handform tillförs tecknet en betydelse i form av vilken typ av föremål som flyttas som i ex. 3.11.

- (3.11) $\text{J} \xrightarrow{\uparrow\rightarrow} \wedge$ (TVÅ-DIM+FLYTTA)
 HA EN PERSON HÄR MÅSTE $\text{J} \xrightarrow{\uparrow\rightarrow} \wedge$ POSS-m BIL
 Någon här måste flytta sin bil.



(3.11) $\text{J} \xrightarrow{\uparrow\rightarrow} \wedge$
 I: neutrala läget; II: flat hand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres med med distinkt avslutning i båge åt ipsi

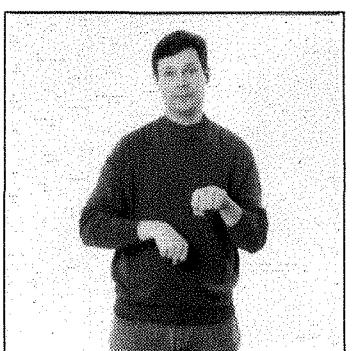
Grundtecknet $\text{G} \xrightarrow{\uparrow\rightarrow} \wedge$ (3.10) säger inget om vilken typ av föremål det handlar om, vilket ändemot det modifierade tecknet $\text{J} \xrightarrow{\uparrow\rightarrow} \wedge$ (3.11) gör. Det modifierade tecknet används vanligen enbart för 'bil' medan grundtecknet kan användas för alla entiteter inklusive 'bil'.

Även t.ex. tidstecken genomgår ett slags formförändring med byte av handform (jfr. 3.1 och 3.2) fast där sker det då en betydelseförändring.

Orala delen

Den orala delen tillför också tecken betydelse (Bergman, 1983:7). Vi jämför två reduplicerade verb där det ena betecknar 'cykla utan ansträngning' (ex. 3.12) och det andra betecknar 'cykla med ansträngning' (ex. 3.13).

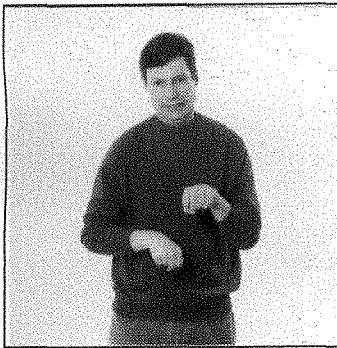
- (3.12) $\overset{\wedge}{\text{GG}} \overset{\wedge}{\text{F}} \overset{\wedge}{\text{F}}$ (CYKLA_{red}+AVSLAPPNAD)
 MED/VIND MED-LÄTTHET $\overset{\wedge}{\text{GG}} \overset{\wedge}{\text{F}} \overset{\wedge}{\text{F}}$
 Det går lätt att cykla i medvind.



(3.12) $\overset{\wedge}{\text{GG}} \overset{\wedge}{\text{F}} \overset{\wedge}{\text{F}}$
 I: neutrala läget; II: knuten hand, framåtriktad, nedåtvänd; III: upprepade växelvisa cirkelrörelser; Mun: putmun

- (3.13) $\overset{\wedge}{\text{GG}} \overset{\wedge}{\text{F}} \overset{\wedge}{\text{F}}$ (CYKLA_{red}+ANSTRÄNGT)
 MOT/VIND INTE LÄTT $\overset{\wedge}{\text{GG}} \overset{\wedge}{\text{F}} \overset{\wedge}{\text{F}}$
 Det går tungt att cykla i motvind.

¹ Tecknet kan också utföras som en uttalsvariant med dubbel artikulator.



(3.13) $\overset{\uparrow}{G} \overset{\uparrow}{G} \overset{\uparrow}{\circlearrowleft} \overset{\uparrow}{\circlearrowright} \overset{\uparrow}{I}$

I: neutrala läget; II: knuten hand, framåtriktad, nedåtvänd; III: upprepade växelvisa cirkelrörelser; Mun: spänd, öppen, gipor bakåt

Att göra något med lätthet eller avslappnat markeras vanligen med en munform som liknar putmun som i ex. 3.12. Ansträngning eller med möda markeras ofta med spänd, ofta öppen mun samt med giporna sträckta bakåt som i ex. 3.13. Munformerna fungerar som affix med adverbiell innehörd eftersom de vanligtvis förekommer som bestämningar till verb.

3.3 Morfem i olika former

Jag har med avsnittet om morfemstrukturen hos gruppen fasta tecken, både grundform och modifierad form, velat visa att morfem kan anta olika former bland fasta tecken i svenska teckenspråket. Å ena sidan kan morfem utgöras av en kombination av distinktiva element hos alla tre aspekter. Å andra sidan kan morfem utgöras av ett enda element inom en aspekt som horisontella rörelsen i $L \overset{\uparrow}{\circlearrowleft} \overset{\uparrow}{I}$ (3.7), handformen i t.ex. $L \overset{\uparrow}{\circlearrowleft}$ (3.1) eller läge i t.ex. $\square B \overset{\leftarrow}{\leftrightarrow} \overset{\rightarrow}{\circlearrowright}$ (3.9). Däremellan kan morfem utgöras av kombination av några element som rörelseart, riktning, attityd och läge i t.ex. 3.1. Också kan morfem utgöras av en oral del, mun, som i t.ex. 3.13. Morfem kan förekomma som fria morfem, dvs. som hela tecken, och som bundna morfem, som t.ex. horisontella rörelsen eller vridrörelsen. Bundna morfem kan till sitt innehåll vara lexikala som handform och grammatiska som horisontella rörelsen.

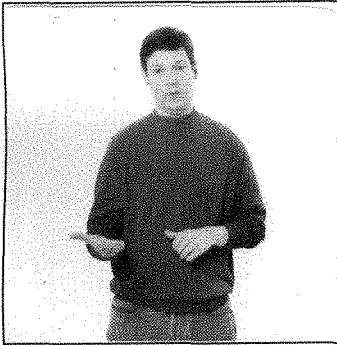
3.4 Sammanfattnings

Fasta tecken i sin grundform i svenska teckenspråket består till stor del av enmorfemiga tecken och till en mindre del av tvåmorfemiga. De kan utökas med ytterligare morfem genom olika former av morfologiska processer men de är då inte längre i sin grundform utan i modifierad form. Morfem kan anta olika former från ett helt tecken till en beståndsdel inom en aspekt. Morfem förekommer både som fria och bundna morfem och som lexikala och grammatiska morfem.

4 Polysyntetiska tecken

Polysyntetiska tecken består principiellt av samma uppsättning kombination av tre samtidiga aspekter som fasta tecken i svenska teckenspråket men med en viss skillnad i kirem-uppsättningen. Morfemsammansättningen i polysyntetiska tecken är jämfört med fasta tecken mer komplex. Antalet betydelsebärande enheter varierar så mycket att det inte är möjligt att på ett enkelt sätt dela in tecknen i kategorier efter antalet morfem som en- och tvåmorfemiga fasta tecken. De morfem som förekommer i polysyntetiska tecken är bundna lexikala morfem plus vissa grammatiska morfem. Med beteckningen polysyntetiska tecken underförstår att de inte är tecken man liksom fasta tecken kan finna i något teckenlexikon. Ej heller är de några modifierade former av fasta grundtecken. Man kan inte i teckenförrådet hitta en etablerad teckenform som kan utgöra tecknets grundform. Istället handlar det om tecken som bildas enligt produktiva regler genom sammanställning av flera morfem, varav ett är en rot av verbal karaktär och minst ett morfem är av nominal karaktär. Polysyntetiska tecken beskrivs alltså bäst "med en lista över morfemen (med angivande av såväl deras form som betydelse) och en beskrivning av deras kombinationsmöjligheter, dvs. en bruksanvisning för hur morfemen får kombineras till grammatiskt korrekta flermorfemiga verbformer" (Bergman, 1987:2).

Jag börjar beskrivningen av polysyntetiska tecken med att översiktligt presentera ett antal representativa exempel på olika typer av betydelsebärande enheter och vad de betecknar för typ av betydelser. En mer ingående presentation av en del av enheterna görs i separata kapitel. De betydelsebärande enheterna förekommer i princip inom alla tre aspekterna. Därefter visar jag polysyntetiska teckens principiella uppbyggnad med de tre aspekterna och visar att morfemens form ofta utgörs av ett distinktivt element inom en aspekt. Jag begränsar mig här till polysyntetiska tecken som uttrycker befintlighet och förflyttning.

(4.1) $J_{\perp}^{\uparrow \times}$

I: neutrala läget; II: flat hand, uppåtvänd, framåtriktad; III: föres kort ner med distinkt avslutning

4.1 Betydelsebärande enheter

Jag inleder med att återintroducera tecknet $J_{\perp}^{\uparrow \times}$ (från 1.4').

- (4.1) $J_{\perp}^{\uparrow \times}$ (TVÅ-DIM+HORISONTELL+BEFINNA-PÅ)
 PAPPER HA $J_{\perp}^{\uparrow \times}$ POSS-m BORD
 Pappret ligger på ditt bord.

Tecknet $J_{\perp}^{\uparrow \times}$ betecknar en situation som består av att en entitet befinner sig i horisontell orientering i rummet, dvs. i för pappret liggande tillstånd. Det betecknar inte enbart en entitet som ett enkelt substantivtecken eller enbart befintlighet, 'i liggande tillstånd'. Det betecknar både entiteten och att entiteten befinner sig i horisontell orientering i rummet. I vissa kontexter kan det också beteckna att pappret befinner sig t.ex. snett fram till höger (och inte till vänster) i bords höjd (och inte i ögonhöjd). Sammantaget skulle alltså tecknet $J_{\perp}^{\uparrow \times}$ (4.1) kunna utgöras av sammanlagt fem morfem så som sammanfattas i ex. 4.2.

- (4.2) ${}^1\text{TVÅ-DIM} + {}^2\text{HORISONTELL} + {}^3\text{SNETT-FRAMFÖR-TILL-}$
 $\text{HÖGER} + {}^4\text{BORDSHÖJD} + {}^5\text{BEFINNA-PÅ}$

Respektive morfem representeras i tecknet $J_{\perp}^{\uparrow \times}$ (4.1) av handform, rörelseart, attityd och läge. Representationerna presenteras närmare nedan.

Handform

Flata handen representerar entiteten. I teckenexemplet $J_{\perp}^{\uparrow \times}$ (4.1) var entiteten ett papper. Men flata handen betecknar egentligen inte ett papper utan den betecknar en entitet med en framträdande platt egenskap som t.ex. ett papper. Handformen kan även användas för att beteckna andra icke-animata entiteter än papper men med liknande platt egenskap som t.ex. 'bok' (ex. 4.3) eller 'tallrik' (ex. 4.4).

- (4.3) BOK HA $J_{\perp}^{\uparrow \times}$ POSS-m BORD
 Boken ligger på ditt bord.

- (4.4) TALLRIK HA $J_{\perp}^{\uparrow \times}$ POSS-m BORD
 Tallriken står på ditt bord.

Däremot kan tecknet $J\overset{\uparrow}{\pm}\approx$ inte användas för att beteckna liknande situationer där entiteten utgörs av t.ex. 'pojke':

- (4.5) *POJKE HA $J\overset{\uparrow}{\pm}\approx$ POSS-M SÄNG
Pojken ligger på din säng.

'Pojke' har inte samma egenskaper som 'bok' eller 'tallrik'. Den entiteten har en annan framträdande egenskap, nämligen 'människa'. Varelser med den egenskapen betecknas med en annan handform som utgörs av raka lång- och pekfingrar som i ex. 4.6.

- (4.6) $V\overset{\uparrow}{\pm}\approx$ (MÄNNISKA+HORISONTELL+BEFINNA-PÅ)
POJKE HA $V\overset{\uparrow}{\pm}\approx$ POSS-m SÄNG
Pojken ligger på din säng.

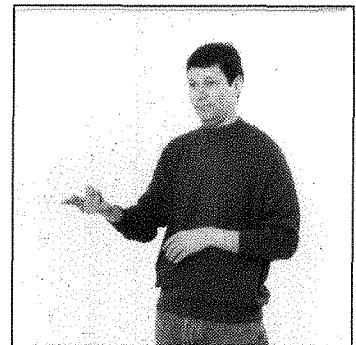
Teckenexemplen $J\overset{\uparrow}{\pm}\approx$ och $V\overset{\uparrow}{\pm}\approx$ visar hur i situationen inblandade entiteters egenskaper påverkar val av handform. Flata handen väljs för entiteter med platt egenskap men inte för entiteter som levande varelser med ben, för där väljer man raka lång- och pekfingrar. Valet av handform styrs alltså av entiteters egenskaper.

Rörelseart

Båda tecknen $J\overset{\uparrow}{\pm}\approx$ (4.1) och $V\overset{\uparrow}{\pm}\approx$ (4.6) betecknar samma typ av situation, dvs. båda betecknar en entitets befintlighet. Befintligheten betecknas i båda tecknen med att artikulatorn föres kort ner med distinkt avslutning. Om artikulatorn bara föres ner (inte kort och utan distinkt avslutning) betecknar rörelsearten förflyttning som exempelvis i 'pojke förflyttar sig ner' t.ex. faller ner i luften från en höjd (ex. 4.7).

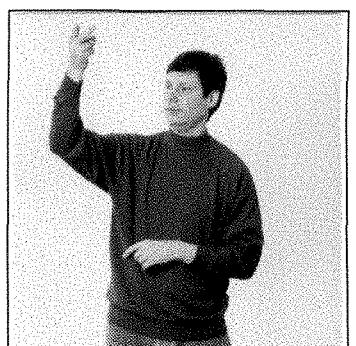
- (4.7) $V\overset{\uparrow}{\pm}\sim$ (MÄNNISKA+HORISONTELL+FÖRFLYTTA-NER)
FÅ-SYN-PÅ POJKE $V\overset{\uparrow}{\pm}\sim$
.... fick jag syn på en pojke som föll genom luften.

Teckenexemplena $V\overset{\uparrow}{\pm}\approx$ (4.6) och $V\overset{\uparrow}{\pm}\sim$ (4.7) visar hur rörelsearterna uttrycker entiteters befintlighet respektive förflyttning.



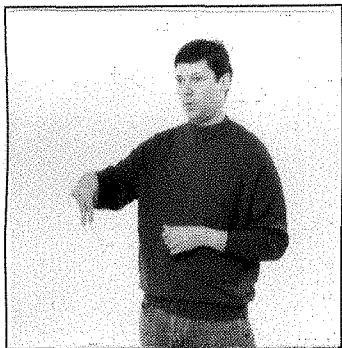
(4.6) $V\overset{\uparrow}{\pm}\approx$

I: neutrala läget; II: V-hand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

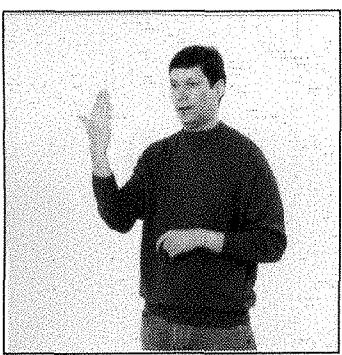


(4.7) $V\overset{\uparrow}{\pm}\sim$

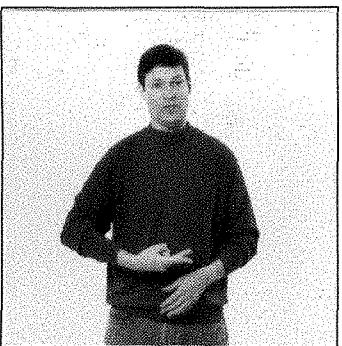
I: neutrala läget; II: V-hand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres ner

(4.8) $V_{\wedge}^{\vee}\approx$

I: neutrala läget; II: V-hand, nedåtriktad, inåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

(4.9) $J_{\wedge}^{\wedge}\bar{\tau}$

I: neutrala läget; II: flat hand, uppåtriktad, inåtriktad; III: föres kort fram med distinkt avslutning

(4.10) $V_{\perp}^{\leftarrow}\approx$

I: neutrala läget; II: V-hand, kontrariktad, uppåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

Attityd

Båda tecknen $J_{\perp}^{\wedge}\approx$ (4.1) och $V_{\perp}^{\wedge}\approx$ (4.6) betecknar entitet befinnande sig i horisontell orientering i rummet. Detta representeras i båda tecknen av attitydkombinationen riktning fram och vridning upp. Om attitydkombinationen är riktning ner och vridning in som i ex. 4.8 eller riktning upp och vridning in som i ex. 4.9 betecknar attityden entitet befinnande sig i vertikal orientering i rummet.

- (4.8) $V_{\wedge}^{\vee}\approx$ (MÄNNISKA+VERTIKAL+BEFINNA-PÅ)
... EN OKÄND PERSON $V_{\wedge}^{\vee}\approx$
... stod en främling där.

- (4.9) $J_{\wedge}^{\wedge}\bar{\tau}$ (TVÅ-DIM+VERTIKAL+BEFINNA-PÅ)
TAVLA $J_{\wedge}^{\wedge}\bar{\tau}$ TUMPEK-bak VÄGG
Tavlan hänger på väggen bakom mig.

Tecknet $V_{\wedge}^{\vee}\approx$ (4.8) betecknar person i upprättstående orientering och tecknet $J_{\wedge}^{\wedge}\bar{\tau}$ (4.9) betecknar tavla i hängande orientering.

Tecknet $V_{\perp}^{\wedge}\approx$ (4.6') betecknar utöver de betydelser som angivits ovan också pojkens orientering i rummet med kroppslängden riktad utåt relativt den tecknandes (eller annan referents) perspektiv. Håller man V-handen istället med attitydriktningen i kontralateral riktning som i ex. 4.10 betecknar man en annan rumslig orientering.

- (4.6') $V_{\perp}^{\wedge}\approx$ (MÄNNISKA+HORISONTELL+KROPPSLÄNGD-RIKTAD-UTÅT+BEOFINNA-PÅ)

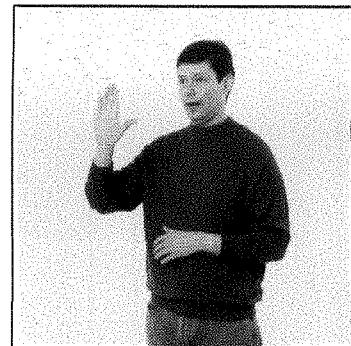
- (4.10) $V_{\perp}^{\leftarrow}\approx$ (MÄNNISKA+HORISONTELL+KROPPSLÄNGD-RIKTAD-PARALLELIT+BEOFINNA-PÅ)

Wallin (1990) har visat att attitydvridning kan uttrycka att den betecknade entiteten så att säga är flyttbar som t.ex. en tavla (ex. 4.9) eller befinner sig permanent på en plats som t.ex. en kakelplatta (ex. 4.11).

- (4.9') $J_{\wedge}^{\wedge}\bar{\tau}$ (TVÅ-DIM+VERTIKAL+FLYTTBAR+BEOFINNA-PÅ)
TAVLA $J_{\wedge}^{\wedge}\bar{\tau}$ TUMPEK-bak VÄGG
Tavlan hänger på väggen bakom mig.

- (4.11) $\text{J}^{\hat{\wedge}}\bar{\mp}$ (TVÅ-DIM+VERTIKAL+PERMANENT+BEOFINNA-PÅ)
 VÄGG EN-ENDA KAKEL $\text{J}^{\hat{\wedge}}\bar{\mp}$
 På väggen satt bara en enda kakelplatta.

Flyttbar entitet uttrycks med flatan vänd inåt mot den tecknande som i ex. 4.9', $\text{J}^{\hat{\wedge}}$. Icke-flyttbar entitet markeras med flatan vänd bort från den tecknande som i 4.11, $\text{J}^{\hat{\wedge}}$.

(4.11) $\text{J}^{\hat{\wedge}}\bar{\mp}$

I: neutrala läget; II: flat hand, uppåtriktad, framåtvänd; III: föres kort fram med distinkt avslutning

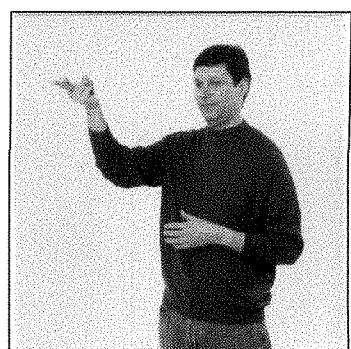
Läge

Även läge kan bidra till ett polysyntetiskt teckens betydelse. Ta t.ex. ett tecken som i ex. 4.12, $\text{U}\text{V}_1^{\uparrow}\bar{x}$, som betecknar att en person befinner sig på hög höjd, vilket uttrycks med att artikulatorn hålls i huvudhöjd.

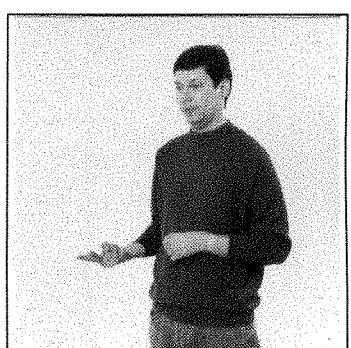
- (4.12) $\text{U}\text{V}_1^{\uparrow}\bar{x}$ (MÄNNISKA+HORISONTELL+BEOFINNA-PÅ+
 HÖG-HÖJD)
 POJKE HA $\text{U}\text{V}_1^{\uparrow}\bar{x}$ POSS-m SÄNG
 Pojken ligger uppe på din säng.

Jämför 4.6 där artikulatorn hålls i omarkerad höjd, dvs. när underarmen är ungefär vinkelrät mot överarmen. Artikulatorn hålls eller agerar normalt i den höjden. I den höjden brukar artikulatorn beteckna entiteter befinnande sig i bordsnivå, sängnivå, eller marknivå. Jämför tecknet $\text{V}_1^{\uparrow}\bar{x}$ (4.6) som betecknar 'pojken ligger på en säng' med tecknet $\text{J}_1^{\uparrow}\bar{x}$ (4.3) som betecknar 'boken ligger på ett bord' eller tecknet $\text{V}_n^{\bar{x}}$ (4.8') som betecknar 'en person står på marken'. I alla tre tecknen hålls artikulatorn i samma höjd. Det är först när artikulatorn hålls i annan höjd som läget får en mer markerad morfemstatus. Ta också ett annat teckenexempel som i ex. 4.13. Det betecknar att en person befinner sig bredvid, till höger om något. Det anges med att artikulatorn i tecknet hålls till höger i midjehöjd.

- (4.13) $\text{U}\text{V}_1^{\uparrow}\bar{x}$ (MÄNNISKA+HORISONTELL+BREDVID+
 BEFINNA-PÅ)
 POJKE HA $\text{U}\text{V}_1^{\uparrow}\bar{x}$ POSS-m SÄNG
 Pojken ligger i sängen bredvid din.

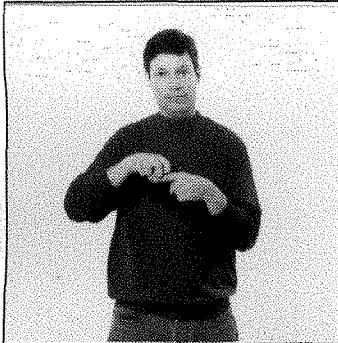
(4.12) $\text{U}\text{V}_1^{\uparrow}\bar{x}$

I: övre ansiktsdel; II: V-hand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

(4.13) $\text{U}\text{V}_1^{\uparrow}\bar{x}$

I: ipsi höft; II: V-hand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

Det är inte bara de olika lägena framför kroppen som tillför polysyntetiska tecken betydelse. Också läge på kroppen och

(1.10') $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \cong |^*$

andra handen bidrar till teckens betydelse. Jämför tecknet $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \cong |^*$ (1.10') och tecknet $\} \cap \hat{\cup} \cong :$ (ex. 4.14).

(1.10') $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \cong |^*$ (HOPKRUPEN-VARELSE+BEFINNA-PÅ+EN-DIM-RAK)

FÅGEL EN KVAR $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \cong |^*$

..... men en fågel satt kvar på telefonrören.

(4.14) $\} \cap \hat{\cup} \cong :$ (EN-DIM-KROK+FÖRFLYTTA-FRÅN+ÖRA)

..... SMÄLL-PÅ-KIND HÖRAPPARAT FÄRDIG $\} \cap \hat{\cup} \cong :$

..... fick ett hårt slag på kinden så hörapparaten for iväg.

Andra handens pekfinger i $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \cong |^*$ (1.10') betecknar en avlång entitet som i det här fallet en telefonledning som fågeln sitter på och örat i $\} \cap \hat{\cup} \cong :$ (4.14) betecknar kroppsdeln öra där hörapparaten befannit sig innan den far iväg såsom tecknet uttrycker.

Delar av handen

Så här långt har jag visat att handform, rörelseart, attityd och läge bär på betydelse i polysyntetiska tecken. Även delar av handen kan under vissa förhållanden få status av morfem (Wallin, 1990). Vanligtvis sker det vid beteckning av entiteter som har inneboende fram och bak, som t.ex. fordon. Då betecknar fingerändan framdelen och handleden bakdelen samt handen längre mellan entitetens mittersta del. Några exempel visas i ex. 4.15 och 4.16.

(4.15) $\overrightarrow{J}_\tau J_\tau \uparrow^* \uparrow$ (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-ÖVER+TVÅ-DIM)

HINNA INTE BROMSA $\overrightarrow{J}_\tau J_\tau \uparrow^* \uparrow$

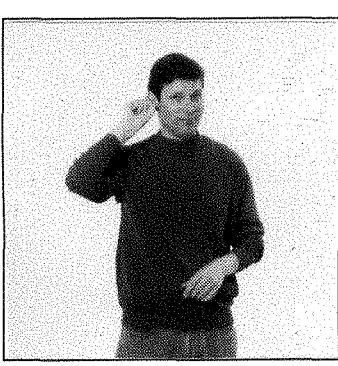
Jag hann inte bromsa utan körde på den andra skotern snett bakifrån.

Tecknet $\overrightarrow{J}_\tau J_\tau \uparrow^* \uparrow$ betecknar att den ena skotern (högra flata handen) kör in i bakdelen på den andra skotern (vänstra flata handen).

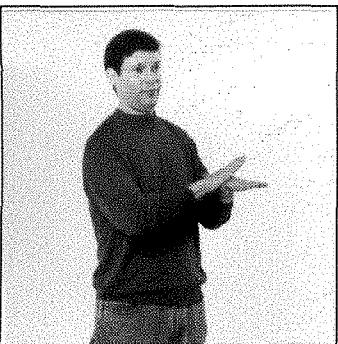
(4.16) $\ddot{J}_\tau \dot{M}_\tau \uparrow \cong$ (MÄNNISKA+BEFINNA-BREDVID+TVÅ-DIM)

PEK-c SE EN PERSON $\ddot{J}_\tau \dot{M}_\tau \uparrow \cong$

Jag såg en person stå vid främre delen av bilen.

(4.14) $\} \cap \hat{\cup} \cong :$

I: örat; II: krokfingret, uppåtriktad, framåtvänd; III: föres med distinkt början å ipsi med uppåtriktade vriderörelser å sidor

(4.15) $\overrightarrow{J}_\tau J_\tau \uparrow^* \uparrow$

I: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd; II: flat hand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres fram med kontakt

Tecknet $\ddot{J} \uparrow \dot{N} \uparrow \not{x}$ betecknar att en person (vinklad N-hand) står bredvid främre delen av bilen (flat hand).¹

Men det är inte alltid givet att polysyntetiska tecken implicerar fram och bak. Vi tittar på ett polysyntetiskt tecken i ex. 4.17 med två händer där fingerändan hos båda är riktade åt samma håll.

(4.17) $\ddot{J} \uparrow J \uparrow \not{x} \rightarrow$ (TVÅ-DIM+MÅNGA+BEOFINNA-PÅ)

SE MASSVIS BIL $\ddot{J} \uparrow J \uparrow \not{x} \rightarrow$

Jag såg massvis med bilar parkerade bredvid varandra.

Det polysyntetiska tecknet $\ddot{J} \uparrow J \uparrow \not{x} \rightarrow$ betecknar att många bilar befinner sig sida vid sida. Fastän båda händerna har fingerändan riktad fram, implicerar de inte att alla bilarna befinner sig med fronten fram, bara att de befinner sig sida vid sida (se vidare i Wallin, 1990).

Det sistnämnda exemplet $\ddot{J} \uparrow J \uparrow \not{x} \rightarrow$ (4.17') visar att polysyntetiska tecken också kan genomgå morfologiska processer och tillföras ytterligare morfem liknande dem som redovisats hos fasta teckenformer. Handens horisontella rörelse, föres i ipsilateral riktning, känner vi igen från tecknet $L \hat{\wedge} \not{x} \rightarrow$ (3.8) som betecknar flera enkronor. Processerna tillämpas vanligen efter det att morfemen sammaställdes till ett polysyntetiskt tecken, dvs. tecknet utgörs av alla tre aspekterna tillsammans som ett slags stam till vilken ytterligare morfem av grammatisk karaktär tillfogas. Tecknet $\ddot{J} \uparrow J \uparrow \not{x} \rightarrow$ (4.17) med många bilar är exempel på en modifierad form av ett polysyntetiskt tecken $J \uparrow \not{x}$ som i ex. 4.18.

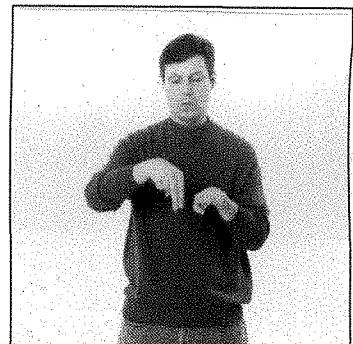
(4.18) $J \uparrow \not{x}$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)

BARA EN-ENDA BIL HA $J \uparrow \not{x}$

Det stod bara en bil där.

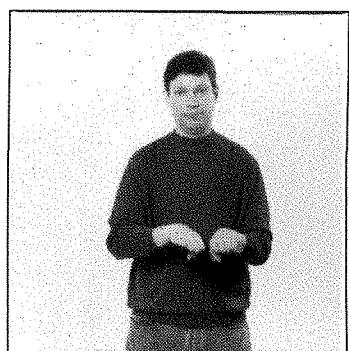
Sammanfattning

Som synes kan listan på morfemen göras lång. De vi nu sett täcker typer av morfem som förekommer i polysyntetiska tecken som betecknar befintlighet och förflyttning. Vi har



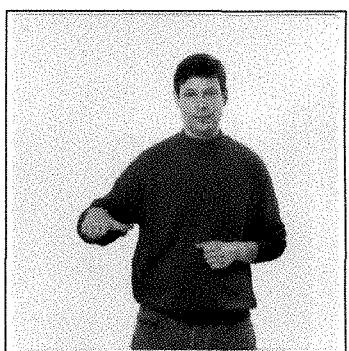
(4.16) $\ddot{J} \uparrow \dot{N} \uparrow \not{x}$

I: flat hand, framåtriktad, nedåtvänd; II: vinklad N-hand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning



(4.17) $\ddot{J} \uparrow J \uparrow \not{x} \rightarrow$

I: flat hand, framåtriktad, nedåtvänd; II: flat hand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning, föres åt ipsi



(4.18) $J \uparrow \not{x}$

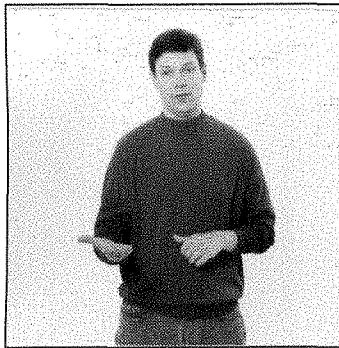
I: neutrala läget; II: flat hand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

¹ Vinklade N-handen är artikulatoriskt betingad och är allomorf till V-handens (jfr. ex. 4.8' och se vidare sid. 114ff).

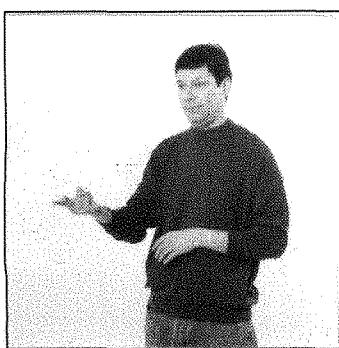
sett morfem som betecknar såväl animata som icke-animata entiteter, som betecknar befintlighet och förflyttning och som betecknar entiteters orientering i rummet. De är alla bundna, lexikala morfem. Vi har också sett exempel på hur morfem förekommer i alla aspekterna och utgörs av handformer, attityder, rörelsearter och lägen samt delar av handen.

4.2 Polysyntetiska teckens aspektstruktur

Supalla (1986) inleder beskrivningen av strukturen hos *verbs of motion and location* i amerikanska teckenspråket så här: "Like other signs of ASL, verbs of motion are formed by movements of the signer's hand(s) or other body parts through the space in front of him" (ibid:183). Motsvarande beskrivning av polysyntetiska tecken kan jag göra för svenska teckenspråkets del. Beskrivningen av tecken med tre aspekter, enkel och dubbel artikulator samt andra tvåhands-tecken med enkel artikulator blir inte annorlunda i polysyntetiska tecken. Samma princip gäller för dem alla att en eller två händer agerar på någon kroppsdel eller i rummet framför den tecknandes kropp. Vad som skiljer polysyntetiska tecken från fasta tecken mer markant är t.ex. att dubbel artikulator kan anta olika handformer, att handformerna hos manuella artikulationsstället inte är begränsade till omärkade handformer¹ och att det finns fler kiremdistinktioner i polysyntetiska tecken än i fasta tecken. Jag presenterar kort strukturen hos de respektive aspekterna artikulator, artikulationsställe och artikulation i polysyntetiska tecken. Dessutom tar jag upp lite om den orala delen av tecknen.



(4.1') J↑ꝝ



(4.6') V↑ꝝ

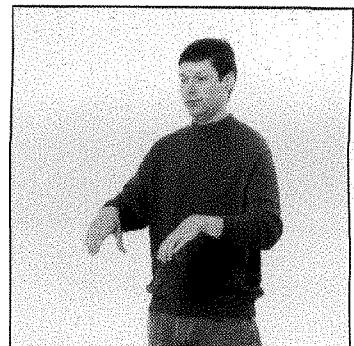
Artikulator

Polysyntetiska tecken med enkel artikulator har vi redan sett ett par exempel på som t.ex. J↑ꝝ (4.1') och V↑ꝝ (4.6'). Exempel på ett polysyntetiskt tecken med dubbel artikula-

¹ De är enligt Battison (1978) för amerikanska teckenspråket G, O, S, L, J, ꝝ och knuten hand med tummen på pekfingersidan. Beskrivningen passar även in på svenska teckenspråket.

tor, dvs. två händer med samma handform agerar lika, samtidigt eller växelvis, ser vi i ex. 4.19.

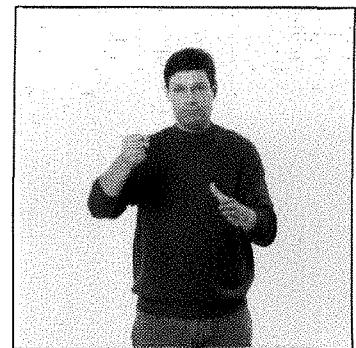
- (4.19) $\uparrow\text{SS}\uparrow\text{I}\wedge$ (GREPP-AVLÅNG+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL)
 FLYTTA TANGENTBORD $\uparrow\text{SS}\uparrow\text{I}\wedge$
 Jag flyttade på tangentbordet.



(4.19) $\uparrow\text{SS}\uparrow\text{I}\wedge$
 I: neutrala läget; II: S-händer, framåtriktade, nedåtvända; III: föres fram i både med distinkt början och avslutning

Handformerna tillsammans uttrycker 'en avlång, platt entitet' som ett tangentbord. Tecknet betecknar här att en agent flyttar ett tangentbord och ställer det på ett högre underlag som t.ex. på ovandelen av en dator. I polysyntetiska tecken kan man iaktta fler exempel på dubbel artikulator med olika handformer än vad man gör i fasta tecken.¹ Ett exempel är tecknet i ex. 4.20 som betecknar 'ställa en stäva på ett underlag'.

- (4.20) $\uparrow\text{JG}\uparrow\text{x}$ (GREPP-TJOCK+GREPP-EN-DIM-GROV+
 FÖRFLYTTA-TILL)
 BORD $\uparrow\text{JG}\uparrow\text{x}$
 och ställde stävan på bordet.



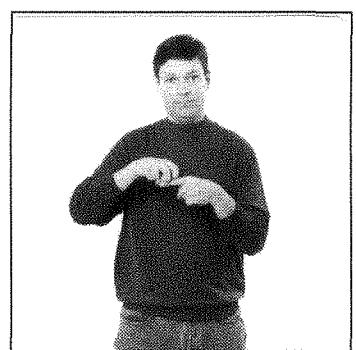
(4.20) $\uparrow\text{JG}\uparrow\text{x}$
 I: neutrala läget; II: flat tum-hand, framåtriktad, kontravänd, knuten hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres ner i både med distinkt avslutning

Båda handformerna tillsammans uttrycker 'en entitet med asymmetrisk egenskap' som just en stäva är.

Artikulatorn i polysyntetiska tecken antar fler handformer än i fasta tecken (se Appendix B). Den kan anta en handform som är ett mellanting av sprethand och klohand. Jag kallar den för böjd sprethand. De spretade fingrarna är lätt böjda i mellan- och ytterknogarna. (Se sid.110.) En annan handform är böjt långfinger. Tummen hålls under långfingertoppen med en lucka emellan. Övriga fingrar är utsträckta. (Se sid.128.)

Artikulationsställe

Det polysyntetiska tecknet $\uparrow\text{t}\text{n}\uparrow\text{x}\text{l}^*$ (1.10') betecknande 'fågel sitter på en telefonledning' är exempel på ett tvåhands-tecken med enkel artikulator och tillika exempel på ett tecken med andra och passiva handen som artikulationsstäl-



(1.10') $\uparrow\text{t}\text{n}\uparrow\text{x}\text{l}^*$

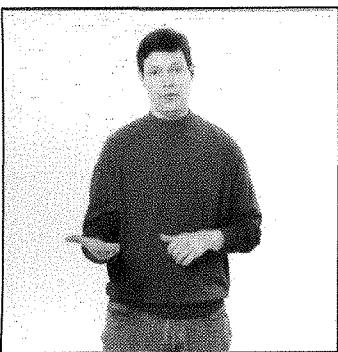
¹ Detta med att det förekommer fler exempel på dubbel artikulator med olika former motsäger till en del Battisons symmetrivillkor, att då båda händerna agerar ska de bl.a. ha samma handform (Battison, 1978:33).

(4.21) $\Delta \uparrow H \uparrow \bar{x}$

I: tumvinkelhand, framåtriktad, uppvänd; II: stor nyphand, framåtriktad, kontravänd; III: föres upp med distinkt början och avslutning

le. Vardera handformen utgör ett morfem. Aktiva handen betecknar varelser med ben som en fågel. Passiva handen betecknar entitet med en-dimensionellt utseende som en telefonledning. Polysyntetiska tecken följer inte alltid dominansvillkoret (Battison, 1978:35) som bl.a. säger att passiva handen antar ett begränsat urval handformer och då företrädesvis omarkerade handformer (se fotnot sid. 52). Passiva handen i polysyntetiska tecken antar andra handformer än enbart omarkerade, som tumvinkelhanden i ex. 4.21. Samma iakttagelse gör McIntire (1980) i amerikanska tecken-språket: "*Co-occurrences of lexical signs with a sustained classifier often violate Battison's Dominance Constraint*" (ibid: 120).

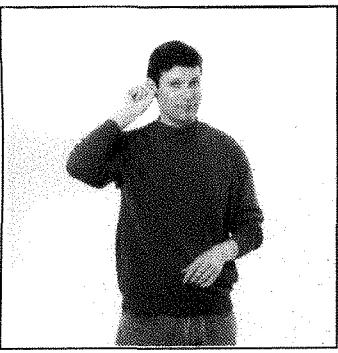
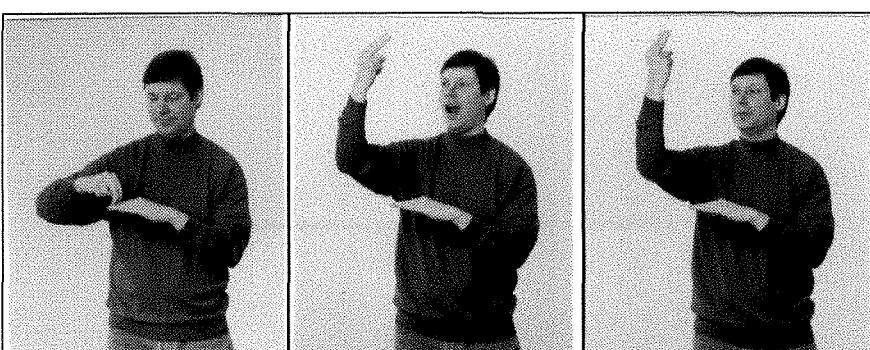
(4.21) $\Delta \uparrow H \uparrow \bar{x}$ (GREPP-SMAL+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL+GREPP
-TVÅ-DIM-TJOCK)
HÄMTA PAPPER HA INUTI VÄSKA $\Delta \uparrow H \uparrow \bar{x}$
... tog upp ett papper som fanns i väskan.

(4.1') $J \uparrow \bar{x}$

Tecknet $J \uparrow \bar{x}$ (4.1') är exempel på ett polysyntetiskt tecken med neutrala läget som artikulationsställe. Exempel på artikulator som agerar på någon annan kroppsdel än handen har vi i tecknet $\} \Gamma \uparrow \bar{x} \leftrightarrow \ddot{\circ}$ (4.14') med örat som artikulationsställe.

Artikulation

Polysyntetiska tecken har vanligen enkel artikulation, t.ex. föres i någon riktning '^' som i tecknet $V \uparrow ^$ (4.7). Många

(4.14') $\} \Gamma \uparrow \bar{x} \leftrightarrow \ddot{\circ}$ (4.22) $J \rightarrow \Pi \leftarrow * | \wedge \Rightarrow \Pi$

I: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd; II: dubbelkroken, kontrariktad, nedåtvänd; III: föres upp med distinkt början med samtidig förändring till vinklad N-hand

 $J \rightarrow N \leftarrow \wedge \ddot{\circ}$

I: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd; II: N-hand, kontrariktad, framåtvänd; III: vrides upprepat inåt

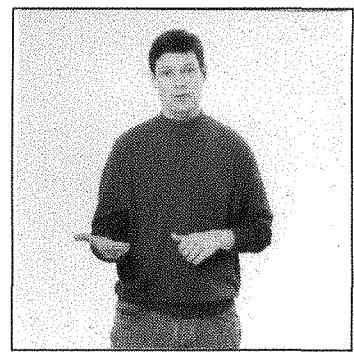
 $J \rightarrow N \wedge \wedge$

I: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd; II: N-hand, uppåtriktad, inåtvänd; III: föres ner vid sidan av flat hand

polysyntetiska tecken utförs också med simultan artikulation som i tecknet $\uparrow\text{S}\uparrow\text{I}\wedge$ (4.19) med föres framåt med distinkt början och avslutning (\uparrow) och uppåtgående bågrörelse (\wedge). Polysyntetiska tecken kan också utföras med sekventiell artikulation. Ett exempel är ett polysyntetiskt tecken som betecknar att en person hoppar upp (från en trampolin), gör en dubbelvolt och slutligen dyker rakt ner (i vatten). Artikulationen består av att artikulatorn föres upp, artikulatorn gör en cirkelrörelse och artikulatorn föres ner (ex. 4.22). En likartad sekventiell artikulation kan man finna i fasta tecken som tecknet TOLKA ('tolka'). Artikulationen beskrivs som föres upp, vrides upp och föres ner. Principiellt skiljer sig alltså inte den interna strukturen i artikulationen mellan polysyntetiska och fasta tecken. Men det förekommer fler rörelsearter i polysyntetiska tecken än i fasta tecken. Rörelsearterna är föres med distinkt början och avslutning och föres med distinkt början.

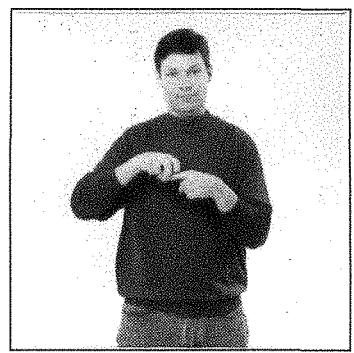
Oral del

Jag har inte kunnat finna något polysyntetiskt tecken som fordrar en oral betydelseom komponent för att tecknet ska bli fullständigt. Istället utgörs den orala komponenten vanligen av ett adverbiellt morfem så som tidigare beskrivits (sid. 43).

(4.1') $\text{J}\uparrow\text{x}$

4.3 Morfemens form

Det typiska för morfemen i polysyntetiska tecken är att de utgörs av bara ett kirem, även om det förekommer att morfemen består av en kombination av två eller flera kiremtyper. Flata handen i $\text{J}\uparrow\text{x}$ (4.1') t.ex. utgör enskilt ett morfem (betecknande entitet med platt egenskap) skilt från exempelvis attitydkombinationen (framåtriktad, uppåtvänd) som själv också enskilt utgör ett morfem (betecknande entitetens orientering i rummet). Några enstaka morfem utgörs av en kombination av två distinktiva element. Ett exempel är dubbelkrokhanden (böjda pek- och lång fingret) i tecknet $\uparrow\text{z}\uparrow\text{n}\uparrow\text{x}\text{I}^*$ (1.10'). Den utgör ett morfem tillsammans med attitydvridningen ner. Men det dominerande är att de flesta morfemen inte består av en kombination av flera kirem.

(1.10') $\uparrow\text{z}\uparrow\text{n}\uparrow\text{x}\text{I}^*$

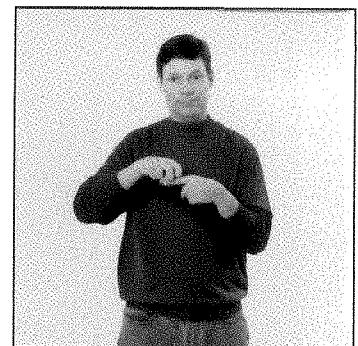
Därför kan man finna många ett-till-ett-förhållanden mellan morfemformer och kiremtyper. Liknande iakttagelse finns beskriven i Supalla (1986) för amerikanska teckenspråket: "*In verbs of motion and location, however, each of the basic phonological (that is, formation) parameters of the sign is itself a morphemes*" (ibid:183).

4.4 Polysyntetiska tecken: en sammanfattning

Jag har visat att beskrivningen av polysyntetiska tecken i termer av de tre aspekterna i princip inte skiljer sig från beskrivningen av fasta tecken. Det finns både exempel på polysyntetiska tecken med både enkel och dubbelt artikulator och exempel på enhands- och tvåhandstecken. Det finns exempel på tecken där handen agerar vid andra handen, på kroppen och i rummet framför kroppen och det finns tecken där artikulationen utgörs av ett enkelt kirem såväl som flera simultana eller i sekvens. Jag har också pekat på skillnader mellan polysyntetiska tecken och fasta tecken, såsom att det förekommer fler exempel på dubbelt artikulator med skilda handformer bland polysyntetiska tecken, fler kiremdistinktioner samt att handformen hos manuella artikulationsstället inte begränsar sig till omarkerade handformer. Betydelsebärande enheter förekommer i princip inom alla tre aspekterna. Handformer betecknar entiteter. Attityd betecknar entiteters orientering i rummet. Rörelsearter betecknar befintlighet och förflyttning. Läget på kroppen betecknar kroppsdel och olika lägen utöver det neutrala betecknar entiteters position. De flesta morfemen har formen av ett distinktivt element inom en aspekt och bara ett begränsat antal morfem antar två element.

5 Talmys modell för befintlighets - och förflyttningsuttryck

Jag har i det föregående visat att polysyntetiska tecken är flermorfemiga konstruktioner med bundna morfem. Också har vi sett exempel på olika element som är betydelsebärande och vad de uttrycker för typ av betydelse. Som jag visat är polysyntetiska tecken en komplicerad grupp. De betecknar inte enbart en företeelse i exempelvis en befintlighetssituation, som t.ex. enbart 'fågel' i situationen 'fågel sitter på en telefonledning' som tecknet $\uparrow \ddot{\epsilon} \dot{u} \dot{\tau} \dot{\gamma} |^*$ (1.10') betecknar, eller enbart 'sitter' eller enbart 'telefonledning'. Utan polysyntetiska tecken betecknar vanligen alla företeelser som förekommer i situationen, som 'fågel', 'sitter' och 'telefonledning'. För att få struktur på beskrivningen av de olika morfemen, deras form och innehåll samt deras inbördes relation till varandra utgår jag från Talmys (1975) semantiska modell för verb som betecknar förflyttnings- och befintlighet. Talmy använder den bl.a. för att beskriva verbrotter i polysyntetiska, talade språk. Även teckenspråksforskare som McIntire (1980), Supalla (1982), Schick (1990) och Engberg-Pedersen (1993) har i varierande grad utnyttjat modellen i sina beskrivningar av liknande polysyntetiska konstruktioner i det amerikanska respektive danska tecken-språket.



(1.10') $\uparrow \ddot{\epsilon} \dot{u} \dot{\tau} \dot{\gamma} |^*$

5.1 MOTION SITUATION

Modellen beskriver en tänkt situation som Talmy karakteriseras med följande mening:

- (i) "One object moving or located with respect to another object."

(ibid:181)

Han kallar den MOTION SITUATION (s_M). Ett konkret exempel på en sådan situation i hans beskrivning är "*the bottle floated into the cove*" (ibid:186). MOTION SITUATION består av fyra komponenter. Talmy kallar dem FIGURE (F), GROUND (G),

MOTION (M) och PATH (P). Deras relationer beskriver han på följande sätt (ii):

- (ii) "The object that is considered as moving or located with respect to another object is (functions as) the FIGURE, or F, of the motion situation.
The object with respect to which a first object is considered as moving or located is (functions as) the GROUND, or G, of the motion situation.
The respect in which one object is considered as moving or located to another object is (functions as) the PATH, or P, of the motion situation (a locational 'site' is considered the limiting case of a PATH).
The moving or located state that one object is considered to be in with respect to another object is (functions as) the MOTION, or M, of the motion situation (a located state is considered the limiting case of MOTION)."

(ibid: 181-182)

Komponentterna ska alltså ses som "*a relational term naming the semantic function performed in a motion situation by a particular component of the situation*" (ibid:182). De beskriver komponenternas relationer till varandra.

MOTION SITUATION representeras på underliggande nivå hos, skriver författaren, alla språk med "*a particular syntactic structure*" han kallar MOTION STRUCTURE (S_M). "*Each constituent of the motion structure specifies a particular component of the motion situation and belongs to a particular grammatical category*" (ibid:182), enligt följande (iii):

- (iii) The figure-specifying constituent is a NOMINAL, or N.
The ground-specifying constituent is a NOMINAL, or N.
The path-specifying constituent is a PREPOSITIONAL, or Pl.
The motion-specifying constituent is a VERB, or V.

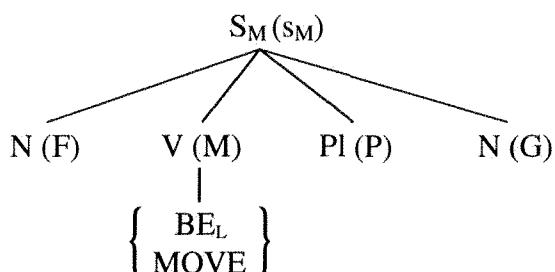
(ibid:182)

Talmy framhåller att termen "'verb/V' is used equally for a simple verb or a verb complex, 'prepositional/Pl' for a simple preposition or a prepositional complex, and 'nominal/N' for a simple noun or a noun phrase. In addition, 'prepositional/Pl' is intended to designate a grammatical category neutral to distinctions of position or boundedness,

hence to label equally a nominal's 'preposition', 'postposition', 'prefix', or 'suffix'" (ibid:182).

Enär MOTION-komponenten anknyter både till förflyttning och befintlighet, delas V-noden av två verbtyper (se figur 5.1). Den ena betecknar befintlighet och representeras i den underliggande strukturen av BE_L. Den andra betecknar förflyttning och representeras i den underliggande strukturen av MOVE. Där ser man också hos respektive konstituent hur varje semantisk komponent (inom parentes) i situationen manifesteras av tillhörande grammatisk kategori.

(Fig. 5.1)

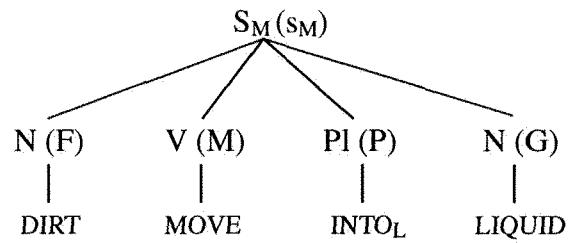


(ibid:183)

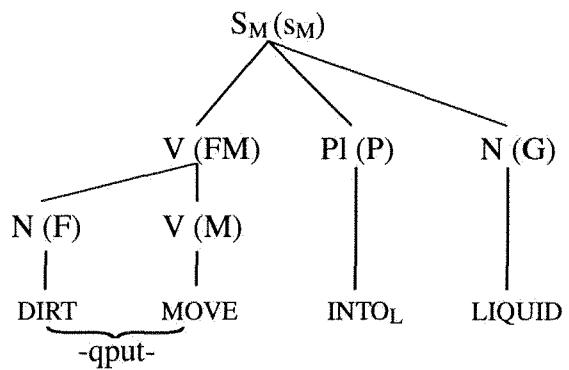
Från grundmodellen görs olika former av härledningar vid beskrivning av innehållet i semantiskt komplexa verb. I figur 5.2 visas ett exempel på härledningen av ett rotmorfem ("FM-root") -*qput-* som betecknar "*for dirtlike material to move/be-located*" (ibid:191) och i figur 5.3 ett efterföljande suffix -*ičt* som betecknar "*into a liquid*" (ibid:197). De är från Atsugewi (ett polysyntetiskt Hokan-språk i norra Kalifornien). Rotmorfemet består av en underliggande MOTION STRUCTURE med det FIGURE-betecknande DIRT ('dirtlike material') och det MOTION-betecknande MOVE. Suffixet består av det PATH-betecknande INTO_L ('to a point amidst (liquid)') och det GROUND-betecknande LIQUID ('liquid').

(Fig. 5.2)

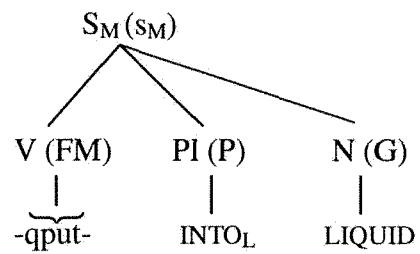
a)



b)



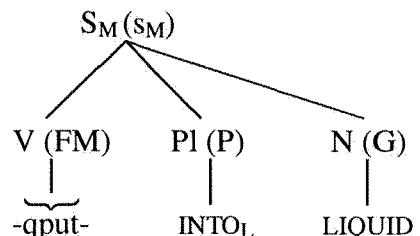
c)

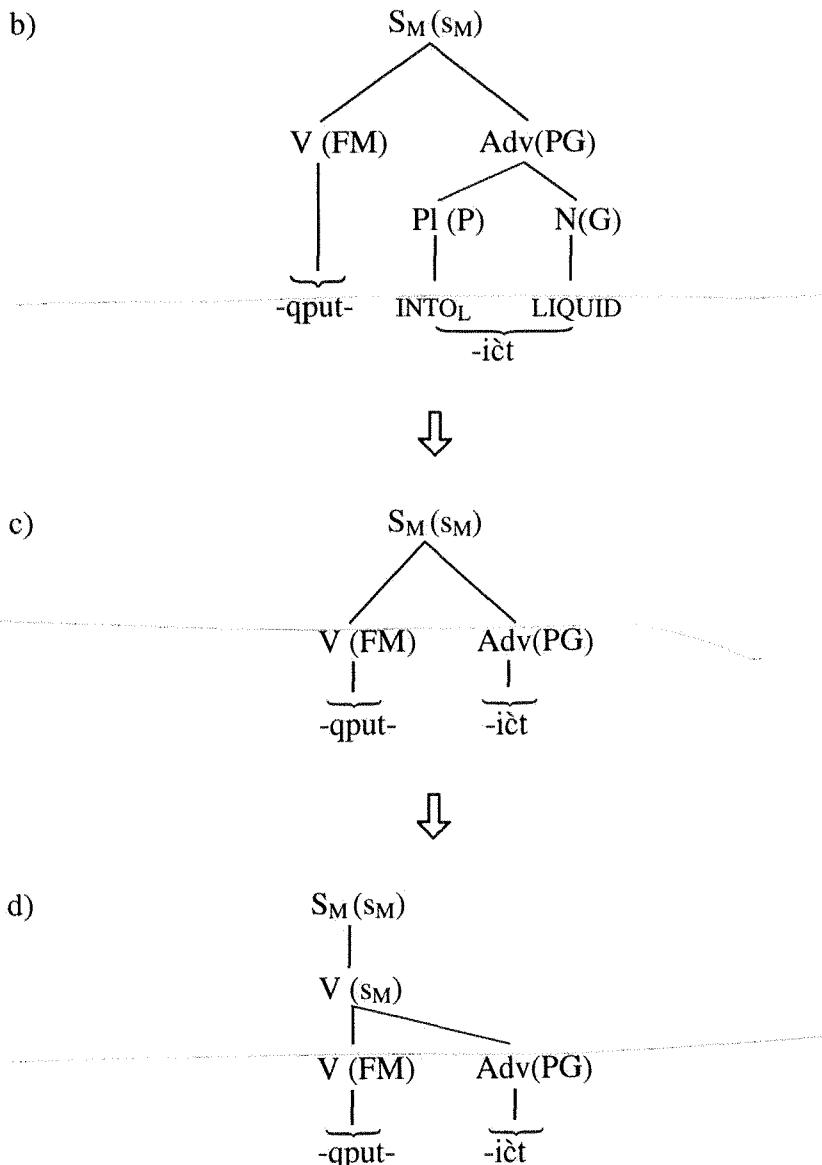


(ibid:190)

(Fig. 5.3)

a)





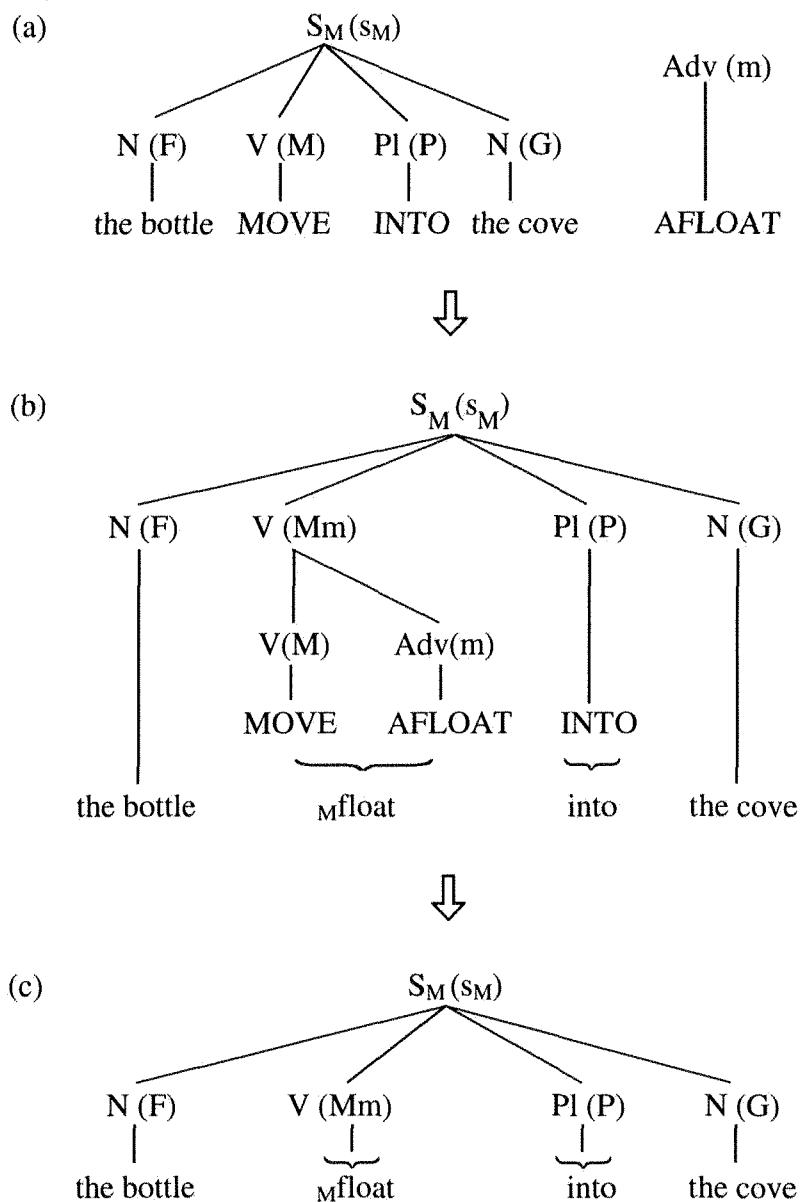
(ibid:196)

I figur 5.2 flyttas den FIGURE-betecknande N-noden med DIRT in i Chomsky-adjunktion med den MOTION-betecknande V-noden med MOVE under en ny V(ERB)-nod. Den markerar att rotmorphemet *-qput-* innehåller båda komponenterna FIGURE och MOTION. I figur 5.3 sammanförs den PATH-betecknande Pl-noden med INTOL och den GROUND-betecknande N-noden med LIQUID under en ny Adv(erb)-nod. Den markerar att suffixet *-içt* innehåller båda komponenterna PATH och GROUND. (I övrigt om båda härledningsexemplen hänvisas till Talmy, 1975:190-191; 195-197.)

Grundmodellen utgår från en MOTION SITUATION i dess mest enkla form. Det är att situationen består av bara befintlighet

eller förflyttning. Modellen kan utökas genom ett härledningsförfarande med en konstituent som betecknar t.ex. förflyttningssätt som i figur 5.4:

(Fig. 5.4)



i.e. (with tense):

(d) The bottle floated into the cove.

(ibid:187)

Den utanförliggande konstituenten **Adv(erb)** specificerar en komponent som härrör sig till flaskans förflyttningssätt, dvs. förflytta sig *flytande* (AFLOAT). Talmy kallar den komponenten **MANNER** (m). Den byggs in i Chomsky-adjunktion

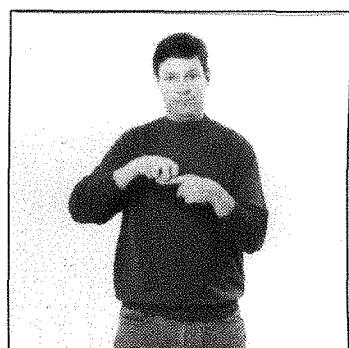
med den MOTION-betecknande V-noden med MOVE under en ny V(ERB)-nod. Den anger att verbet *float* innehåller de semantiska komponenterna MOTION och MANNER. (I övrigt om härledningsexemplet hänvisas till Talmy, 1975:186-187.)

Nu ska jag gå över till att presentera hur jag tillämpar modellen på polysyntetiska tecken som betecknar befintlighet och förflyttning i svenska teckenspråket.

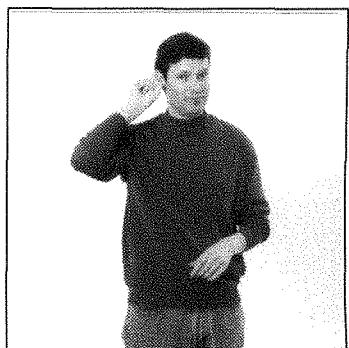
5.2 Rörelsеситуаtion i svenska teckenspråket

Talmys karakterisering av den tänkta situationen motsvarar vad polysyntetiska tecken i svenska teckenspråket vanligtvis betecknar. Ta tecknet $\uparrow\hat{\cdot}\downarrow\hat{\cdot}\neq\mid^*$ (1.10') som betecknar situationen med 'fågeln sitter på en telefonledning': fågeln (*one object*) sitter (*located*) på (*with respect to*) en telefonledning (*another object*). Eller ta tecknet $\} \uparrow\hat{\cdot}\rightarrow\leftrightarrow\hat{\cdot}$ (4.14') som betecknar situationen med 'hörapparaten far iväg från örat': hörapparaten (*one object*) far (*moving*) iväg från (*with respect to*) örat (*another object*). Jag kallar situationerna i min beskrivning med en svensk översättning **rörelsеситуation**. Rörelsеситуationerna innehåller både situation av befinnlighet och förflyttning samt stationär rörelse och stillastående. I beskrivningen av strukturen (jfr MOTION STRUCTURE) i polysyntetiska tecken koncentrerar jag mig på de semantiska komponenterna FIGURE, MOTION och GROUND. PATH ingår inte i min beskrivning här (se dock slutord, sid. 151).

Handformerna hos både artikulator och artikulationsställe har generellt nominallik funktion hos polysyntetiska tecken. Handformer hos aktiva handen betecknar FIGURE-komponenter så som t.ex. dubbekrokhand i tecknet $\uparrow\ddot{\cap}\dot{\tau}\ddot{\gamma}\mid^*$ (1.10') betecknar 'fågel'. Handformer hos passiva handen betecknar GROUND-komponenter så som t.ex. vinklad pekfingerhand betecknar 'telefonledning'. Också lägen på andra delar av kroppen än passiva handen och lägen i området framför kroppen betecknar GROUND-komponenter, som t.ex. artikulationsstället öra i tecknet $\} \dot{r}\ddot{\gamma}\ddot{\alpha}\ddot{\beta}$ (4.14') för 'örat' och neutrala läget i tecknet $\dot{\cup}\ddot{\gamma}\ddot{\alpha}$ (4.3') för underlag som 'bord'.



$$(1.10') \quad \mathfrak{t} \mathfrak{z} \Omega \mathfrak{t} \mathfrak{z} \mathbb{M}^*$$



$$(4.14') \quad \} f \circ \hat{\leftrightarrow} \leftrightarrow$$

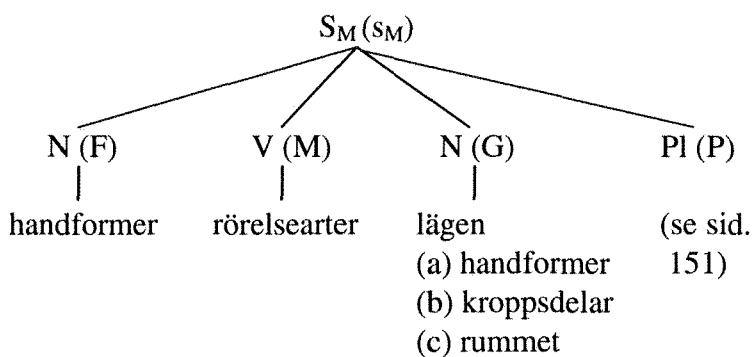


(4.3') $J_{\perp}^{\uparrow \leq}$

Artikulationen hos polysyntetiska tecken har generellt verbal funktion och betecknar MOTION-komponenter i rörelsесituationen, som t.ex. att rörelsearten i tecknet $J \uparrow \nwarrow | \uparrow | \downarrow$ (4.3') betecknar befintlighet och rörelsearten i tecknet $\} \Gamma \uparrow \nwarrow \leftrightarrow$ (4.14') betecknar förflyttning.

Sammanfattningsvis beskriver jag strukturen i polysyntetiska tecken enligt följande schema:

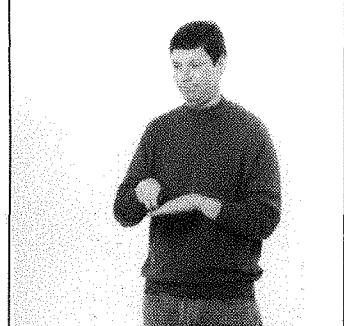
(Fig. 5.5)



5.3 FIGURE

Inanimat - animat

Talmys modell gör ingen principiell skillnad, som jag uppfattar det, på föremål och varelser som deltar i en rörelsесituation (Talmy, 1985). Både inanimata och animata entiteter kan vara FIGURE i rörelsесituationen. Vi jämför två tecken som betecknar att en entitet förflyttar sig från en position. Entiteten i den ena situationen utgörs av en pojke (ex. 5.1), i den andra av en hörapparat (4.14'):



(5.1) $J \uparrow \Gamma \uparrow \nwarrow | \uparrow | \downarrow$

I: flat hand, framåtriktad, nedåtvänd; II: dubbelkroken, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres fram med distinkt början i både, ner



(4.14') $\} \Gamma \uparrow \nwarrow \leftrightarrow$

(5.1) $J \uparrow \Gamma \uparrow \nwarrow | \uparrow | \downarrow$ (HOPKRUPEN-VARELSE+FÖRFLYTTA-FRÅN+TVÅ-DIM)

POJKE SAMLA-MOD $J \uparrow \Gamma \uparrow \nwarrow | \uparrow | \downarrow$

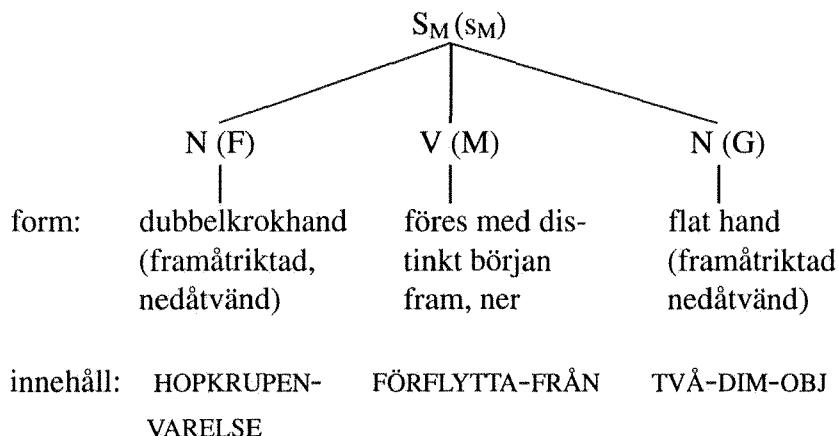
Pojken tog mod till sig och hoppade från avsatsen

(4.14') $\} \Gamma \uparrow \nwarrow \leftrightarrow$ (EN-DIM-KROK+FÖRFLYTTA-FRÅN+ÖRA)
..... SMÄLL-PÅ-KIND HÖRAPPARAT FÄRDIG $\} \Gamma \uparrow \nwarrow \leftrightarrow$
..... fick ett hårt slag på kinden så hörapparaten for iväg.

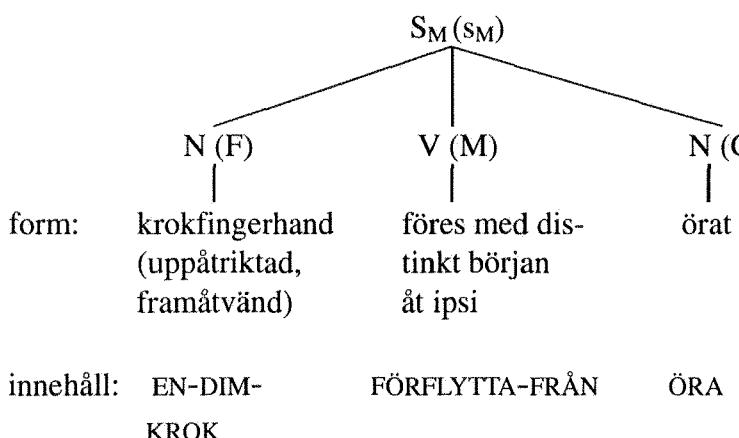
'Pojken' och 'hörapparaten' betecknas av artikulatorn. 'Hoppa' och 'fara iväg' betecknas med artikulationen. 'Avsatsen'

och 'örat' betecknas med artikulationsstället. Både 'pojke' (animat) och 'hörapparat' (inanimat) är FIGURE i respektive situationer enligt definitionen. De betraktas vara i förflyttning i en rörelsесituation enligt följande figurer (figur 5.6 för pojken och figur 5.7 för hörapparaten):

(Fig. 5.6) RÖRELSE SITUATION: $\uparrow \cap \uparrow^* | \uparrow | \downarrow$



(Fig. 5.7) RÖRELSE SITUATION: } $\cap \uparrow^* \leftrightarrow \ddot{\circ}$



Initiativtagare

Beskrivningar av semantiska roller (se t.ex. Brodda, 1973) skiljer på varelser som fungerar som initiativtagare till det förhållande ett verb benämner och föremål, som inte kan fungera så. Hörapparaten har inte själv tagit initiativet till förhållandet att förflytta sig från örat. Förflyttningen är orsakad av en yttre omständighet som t.ex. att man av misstag slagit bort den med handen. Pojken har själv tagit initiativet till förhållandet att hoppa från avsatsen. Varelser som är initiativtagare till det förhållande som ett verb

(5.1') $J \uparrow \cap \uparrow^* | \uparrow | \downarrow$ (4.14') $\} \Gamma \uparrow^* \leftrightarrow$ (1.6') $A \uparrow^*$

denoteras benämns **AGENT**. Föremål som deltar i eller påverkas av, men ej orsakar förhållandet benämns **OBJECT** (Brodda, 1973:20-21). I Talmys beskrivning av rörelsесituationer kan agenten i vissa sammanhang också vara **FIGURE**.

Talmy (1985) delar in rörelsесituationer i *self-agentive motion*, *agentive motion* och *non-agentive motion*. I min beskrivning är tecknet $J \uparrow \cap \uparrow^* | \uparrow | \downarrow$ (5.1') exempel på *self-agentive motion*. Tecknet $\} \Gamma \uparrow^* \leftrightarrow$ (4.14') är exempel på *non-agentive motion*. Båda betecknar egenförflyttning. Exempel på *agentive motion* är tecknet $A \uparrow^*$ i ex.1.6', som betecknar objektsförflyttning.

(1.6') $A \uparrow^*$ (GREPP-TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-TILL)

PEK-c $A \uparrow^*$ PAPPER POSS-m BORD

Jag lägger pappret på hans bord.

I *self-agentive motion* är agenten **FIGURE**. Agenten är initiativtagare till sin egen förflyttning, som t.ex. i 'pojken hoppar'. I Talmy (1985) finns ett exempel som visar hur författnaren beskriver agenten som **FIGURE** i rörelsесituationen. Jag återger nedan i förenklad form hans analys av verbet GO:

i) go: [A] AGENT himself [i.e., his whole body, = F] to MOVE

She WENT to the party.

(ibid:66)

En liknande analys kan göras av det polysyntetiska tecknet $J \uparrow \cap \uparrow^* | \uparrow | \downarrow$ (5.1'), betecknande 'pojken hoppar':

(ii) $J \uparrow \cap \uparrow^* | \uparrow | \downarrow$: (A) AGENT själv (dvs. hela hans kropp = F)
+FÖRFLYTTA-FRÅN+TVÅ-DIM

POJKE SAMLA-MOD $J \uparrow \cap \uparrow^* | \uparrow | \downarrow$

I *agentive motion* är agenten initiativtagare till en annan entitets förflyttning, dvs. agenten är inte **FIGURE** i rörelsесituationen utan **FIGURE** utgörs av den andra entiteten. Denna andra entitet förflyttar sig under fysisk kontroll av initiativtagaren. Den typen av förflyttning beskriver Talmy (1985) på följande sätt, här återgivet i förenklad form:

- (iii) PLACE: [A] _AMOVE [F to G] with limb motion but without body translocation

I PLACED the painting down on the table.

(ibid:67)

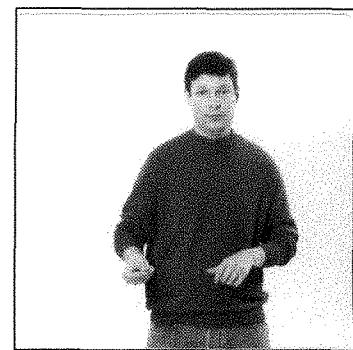
Skeendet där initiativtagaren är involverad tillsammans med det deltagande föremålet anger Talmy med _AMOVE som han definierar som "*agentively cause to MOVE*" (ibid:66). PLACE omfattar alltså både MOTION- och AGENT-komponenten. I svenska teckenspråket anges inte en entitets förflyttning under fysisk kontroll av initiativtagare med rörelsearten, dvs. ej av verbalroten, utan av handformen.

Jag visar ett exempel på ett polysyntetiskt tecken som betecknar 'en person lyfter ett papper', dvs. betecknar en entitets förflyttning under fysisk kontroll av en initiativtagare (ex. 5.2) och ett jämförande motexempel på ett polysyntetiskt tecken som betecknar 'ett papper blåser bort' (1.5'), dvs. förflyttning utan agent.

(5.2) $A \check{\cup}^{\wedge}$ (GREPP-TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-FRÅN)

PEK-c PAPPER $A \check{\cup}^{\wedge}$

Jag lyfte på pappret.



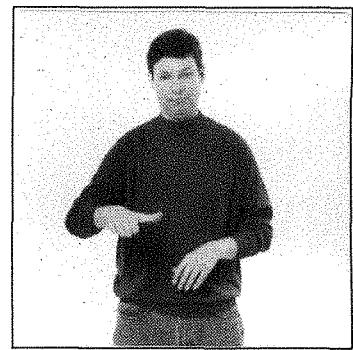
(5.2) $A \check{\cup}^{\wedge}$

I: neutrala läget; II: A-hand, nedåtriktad, framåtriktad; III: föres upp med distinkt början

(1.5') $J \hat{\tau}^{\wedge}$ (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-FRÅN)

PAPPER $J \hat{\tau}^{\wedge}$

Pappret blåser bort.



(1.5') $J \hat{\tau}^{\wedge}$

Båda tecknen betecknar entitet i tillstånd av förflyttning, dvs. 'papper' är FIGURE som förflyttar sig uppåt. Tecknen innehåller samma rörelseart. Artikulatorn hos båda tecknen förs uppåt med distinkt början. Tecknen skiljer sig i orsaken till att papperet förflyttar sig. I tecknet $A \check{\cup}^{\wedge}$ (5.2) är det med hjälp av agent och i $J \hat{\tau}^{\wedge}$ (1.5') utan agent. Den skillnaden uttrycks av de skilda handformerna: A-handen i tecknet $A \check{\cup}^{\wedge}$ (5.2) och flata handen i $J \hat{\tau}^{\wedge}$ (1.5'). A-handen anger både FIGURE och AGENT medan flata handen anger enbart FIGURE.

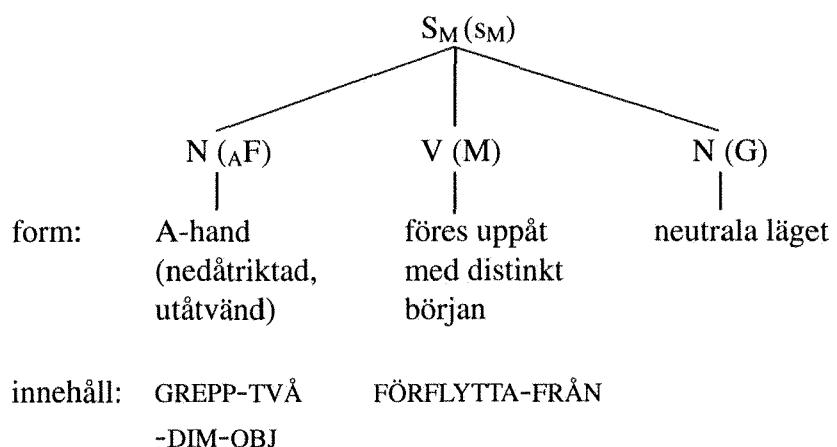
I svenska teckenspråket skulle jag därför markera att initiativtagaren är involverad med det deltagande föremålet med ett agent-index i FIGURE, AFIGURE, som i det följande:

(iv) $A \overset{\wedge}{\cup} : [A]_{AF+FÖRFLYTTA-FRÅN} G$ med armrörelse utan kroppsörflyttning

PAPPER $A \overset{\wedge}{\cup}$

Med utgångspunkt från det polysyntetiska tecknet $A \overset{\wedge}{\cup}$ (5.2) ges motsvarande strukturbeskrivning med $_{AF}$:

(Fig. 5.8) RÖRELSESITUATION: $A \overset{\wedge}{\cup}$



Klargörande om FIGURE och AGENT

Vi har sett hur AGENT innefattar varelser som är både initiativtagare till egen förflyttning och initiativtagare till ett föremåls förflyttning. Men för att undvika begreppsörflyttning avgränsar jag i fortsättningen AGENT till enbart varelser som initierar ett föremåls förflyttning och inkluderar inte varelser i egenförflyttning. Dem betecknar jag med FIGURE tillsammans med föremål som förflyttar sig utan agent som initiativtagare. Det betyder att när jag säger FIGURE om varelser avser jag varelser inte som initiativtagare utan som deltagare i skeendet på samma sätt som föremål. När jag säger AGENT om varelser begränsar jag detta till varelser som är initiativtagare till andra entiteter (animata eller inanima-ta) förflyttning.

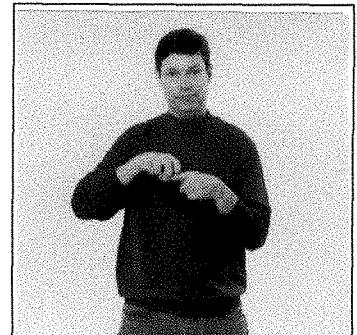
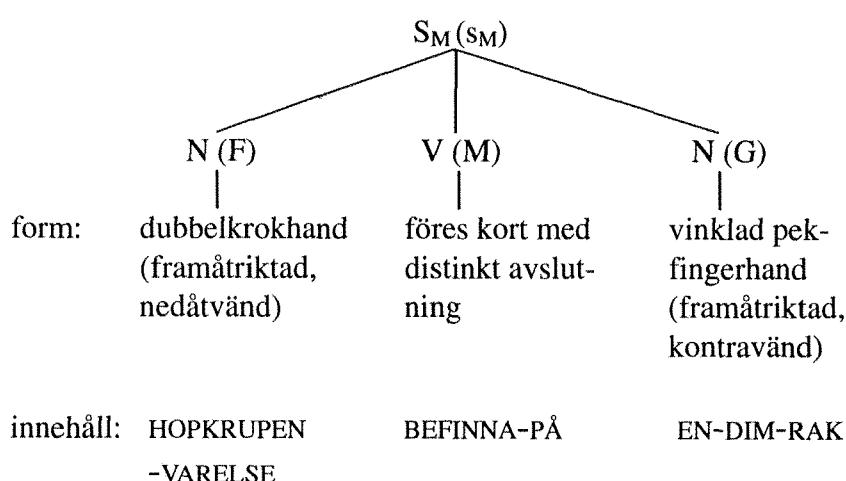
Vi tittar tillbaka på beskrivningen av strukturen i polysyntetiska tecken som betecknar att entiteter förflyttar sig på egen hand (fig. 5.6 och 5.7) och som betecknar att entiteter förflyttar sig under fysisk kontroll av en initiativtagare (fig.

5.8). Beskrivningen skiljer sig inte vad avser entiteternas roll i rörelsесituationen. I båda fallen betraktas de vara i förflyttningstillstånd oavsett om de är det på egen hand eller med hjälp av en agent, dvs. de är FIGURE. Istället ligger skillnaden i att de FIGURE-specificerade komponenterna representeras av två olika kategorier manuella morfem. Den ena kategorin morfem beskrivs som innehållande FIGURE och den semantiska komponenten AGENT (jfr. agentiv klassifikator, sid. 121ff) och den andra kategorin beskrivs som enbart innehållande FIGURE (jfr. klassifikator, sid. 104ff).

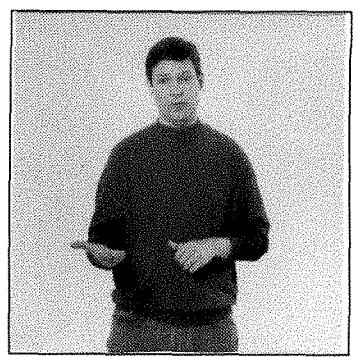
Befintlighet

Hittills har diskussionen begränsats till entiteter i förflyttningstillstånd. Men det råder ingen skillnad vad gäller befintlighet utom att de FIGURE-specificerade komponenterna vanligtvis representeras av manuella morfem som inte innehåller den semantiska komponenten AGENT. Vi har redan sett exempel på polysyntetiska tecken betecknande varelse varande i befintlighet $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \not \approx |^*$ (1.10') och föremål varande i befintlighet $J \uparrow \not \approx$ (1.4'). Deras strukturbeskrivning ser ut på följande sätt (figur 5.9 för varelsen och figur 5.10 för föremålet):

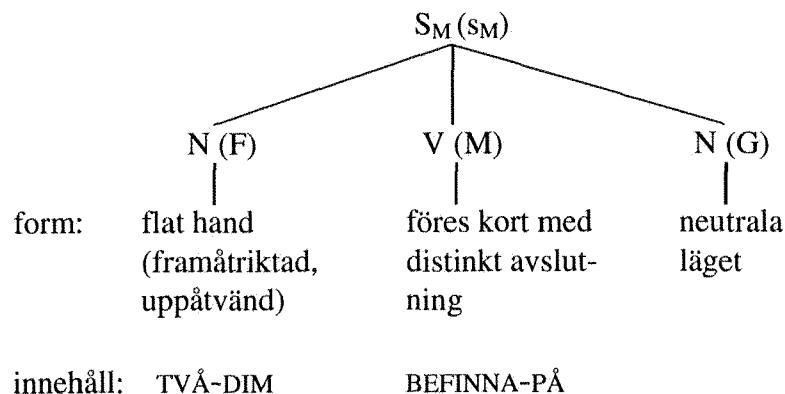
(Fig. 5.9) RÖRELSESITUATION: $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \not \approx |^*$



(1.10') $\uparrow \hat{\epsilon} \cap \hat{\tau} \not \approx |^*$



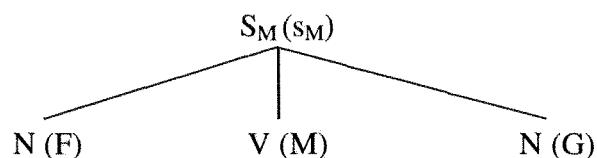
(1.4') $J \uparrow \not \approx$

(Fig. 5.10) RÖRELSESITUATION: $J \uparrow \times$ 

5.4 Sammanfattning

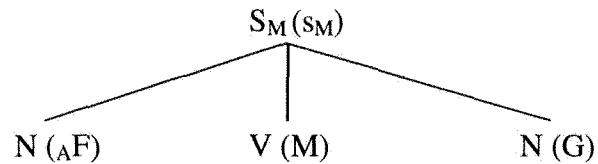
Jag har presenterat Talmys (1975) modell med de fyra semantiska komponenterna FIGURE, GROUND, MOTION och PATH. I beskrivningen av svenska polysyntetiska tecken koncentrerar jag mig till FIGURE, GROUND och MOTION. FIGURE-betecknande element i polysyntetiska tecken betecknande rörelsесituationer - förflyttning, befintlighet, stationär rörelse och stillastående - utgörs av handformer i svenska teckenspråket. MOTION-betecknande element utgörs av rörelsearterna. GROUND-betecknande element utgörs av passiva handens handformer, av kroppsdelar och området framför den tecknande. FIGURE omfattar både inanmata och animata entiteter. Agenten är FIGURE när den är initiativtagare till sin egen kroppsliga rörelse såsom förflyttning i rörelsесituationen. Det innebär att polysyntetiska tecken som betecknar *non-agentive motion* och *self-agentive motion* får samma strukturbeskrivning enligt följande:

(i)



Agenten är inte FIGURE när den är initiativtagare till en annan entitets rörelse. Agent som initiativtagare till annan entitets rörelse anges i handformen. Det innebär att polysyntetiska tecken som betecknar *agentive motion* får en annan strukturbeskrivning, dvs. den innehåller AF, enligt följande:

(ii)



Slutligen, när jag i fortsättningen säger AGENT om varelser
avser jag detta begränsat till varelser som är initiativtagare
till en annan entitets rörelse i rörelsесituationen.

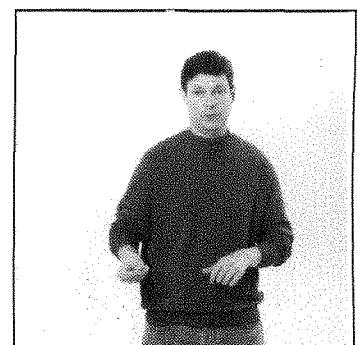
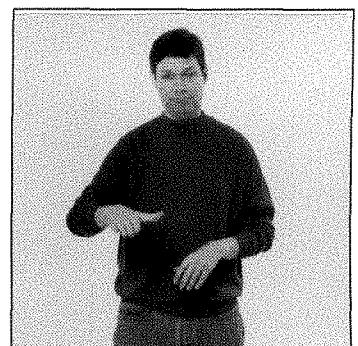


6 MOTION-betecknande element

6.1 Rörelseart - rotmorfem - verbalrot

I min beskrivning analyseras rörelsearter som rotmorfem i svenska teckenspråket. Supalla (1986), Liddell & Johnson (1988) och Schick (1990) beskriver också artikulationen som utgörande rotmorfem i amerikanska teckenspråket. McDonald (1983) hävdar istället att handformerna utgör kärnan i verben i amerikanska teckenspråket: "... *the handshape is the core or stem of the ASL verb and used to signal the motion or location of a given type of object*" (ibid:35). Hon menar att betydelsen i artikulationen är beroende av handformen: "*An upward movement and then a short downward movement with an abrupt, held ending can mean 'jump up on' or 'put up on' depending on the handshape of the sign (the classificatory morpheme)*" (McDonald, 1982:180).¹

Motiveringarna att beskriva de olika rörelsearterna som rotmorfem och inte handformerna är följande. Som framgått av diskussionen i det föregående (sid. 64) har rörelsearten en verbal karaktär och är den som utmärker polysyntetiska tecken som verb. Karaktären i det polysyntetiska tecknet, om det betecknar förflyttning eller befintlighet, bestäms av rörelsearten. Vi har sett av det polysyntetiska tecknet med pappret som förflyttar sig med hjälp av mänsklig hand, $A\downarrow^{\wedge}$ (5.2'), alternativt egenförflyttning, $J\uparrow^{\wedge}$ (1.5'), att rörelsearten betecknar att pappret förflyttar sig. Skillnaden är under vilket förhållande pappret förflyttar sig, med hjälp av mänsklig hand eller av egen kraft. Den skillnaden kommer fram av de olika handformerna. Om man skulle isolera rörelsearten oberoende av handform indikeras ändå karaktären av förflyttning eller befintlighet. Isolerar man däremot handformerna indikeras agenten (5.2') och vilken kategori av entitet det rör sig om, men inte vilken typ av rörelsесituation. Notera också i Talmy's MOTION STRUCTURE (iii, sid. 58) att MOTION-komponenten betecknas med V(ERB) och FIGURE-komponenten betecknas med N(OMINAL), dvs. vi får en parallell i att MOTION-komponenten betecknas med rörelse-

(5.2') $A\downarrow^{\wedge}$ (1.5') $J\uparrow^{\wedge}$

¹ Engberg-Pedersen (1993) betecknar "the handshape units of polymorphemic verbs as verb stems" i danska teckenspråket (ibid:247).

art, som har den verbala funktionen, och FIGURE-komponenten betecknas med handform, som har den nominala funktionen. Nu kanske någon uppmärksam läsare skulle invända och säga att A-handen (i ex. 1.5') betecknar 'hålla en entitet'. Men det gör den inte. Handformen betecknar inte 'hålla en entitet' utan den betecknar entitet av en viss kategori, vanligtvis två-dimensionell entitet (jfr. sid. 125). Handformen är i teckentypologisk bemärkelse (Bergman, 1977) motiverad av sättet att handskas med kategorins entiteter. Ska man uttrycka 'hålla en entitet' kombinerar man handformen med en annan rörelseart som består av att handen hålls stilla, dvs. H. Den rörelsearten är exempel på ett annat rotmorfem i svenska teckenspråket.

Eftersom rotmorfemen utgörs av rörelsearter som har verballiknande funktion och betecknar MOTION-komponenten i en rörelsесituasjon, benämner jag sådana morfem **verbalrot**. I litteraturen om amerikanska teckenspråket används termer som "*movement root*" (Liddell & Johnson, 1988; Supalla, 1978, 1982), "*movement morpheme*" (Schick, 1990) eller "*verb root*" (ibid), för motsvarande morfem. De två första tolkar jag som formella termer som ingenting säger om funktionen. Med "verbal" får man med funktionen. - "Verbrot" använder jag för underliggande fasta teckenverb. Verbalrot och verbrot skiljer sig genom att verbroten är ett ensamt underliggande element och täcker samma semantiska fält som det tillhörande fasta verbtecknet. Verbalroten är inte ett ensamt underliggande element och täcker bara en del av det semantiska fältet i det polysyntetiska tecknet, nämligen den del som har anknytning till rörelsearterna.

6.2 Verbalrötter

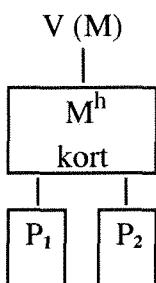
Vilka verbalrötter har svenska teckenspråket? Jag avser inte att ge någon heltäckande beskrivning av samtliga verbalrötter som kan finnas i svenska teckenspråket. Men de verbalrötter jag analyserat i polysyntetiska tecken betecknande rörelsесituasjon och som jag ämnar beskriva kan beroende på vad de betecknar delas in i följande semantiska huvudkategorier: befintlighet, förflyttning, stationär rörelse, stilla-

stående. En del av verbalrötterna betecknar inte bara en MOTION-komponent, som t.ex. befintlighet, utan också en MANNER-komponent. De beskrivs utförligare i det följande.

Befintlighet

En verbalrot som betecknar MOTION-komponenten befintlighet innehåller rörelsearten föres kort med distinkt avslutning, dvs.:

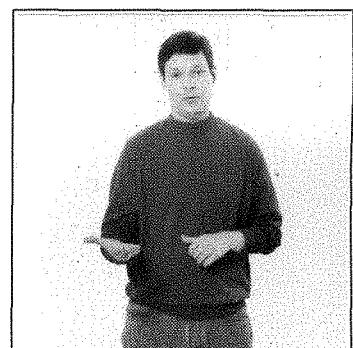
(Fig. 6.1)



Rörelsearten kort M^h betecknar inte en entitets rörelse eller utsträckning (jfr. Liddell & Johnson, 1988:19 om *contact root* i amerikanska teckenspråket). T.ex. betecknar inte det polysyntetiska tecknet $J \uparrow \times$ (4.3') med artikulationen föres kort ner att boken rör sig kort ner. Rörelsearten i tecknet betecknar istället en entitets befintlighet, att boken ligger. Beskrivningen skiljer sig lite från Liddell & Johnsons analys av amerikanska teckenspråket genom att deras korta rörelse även innehåller entitetens orientering i rummet. "The combination of the movement followed by the hold / .../ produces a stative predicate which establishes the location and orientation of the entity being represented by the handshape" (ibid:19). Rörelsearten kort M^h i svenska teckenspråket analyserar jag som att det polysyntetiska tecknet bara tillförs situationen av befintlighet. En entitets orientering i rummet anges med attityd så som följer nedan.

..... och orientering i rummet

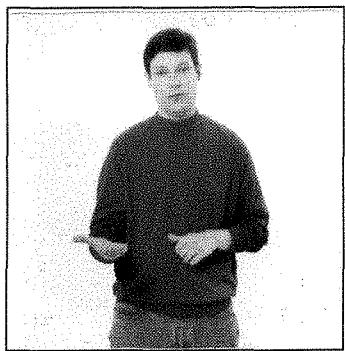
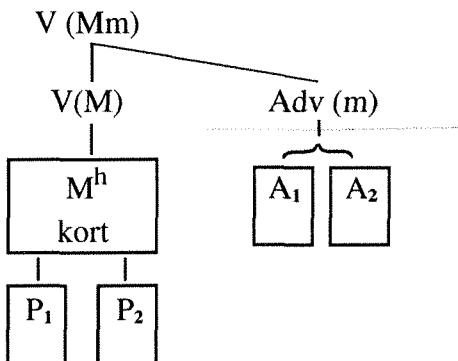
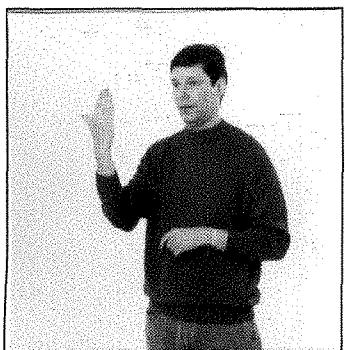
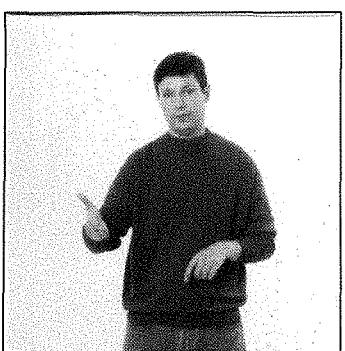
Det förekommer två typer av verbalrötter som betecknar befintlighet i svenska teckenspråket. Jag kallar respektive rot för BEFINNA-PÅ och BEFINNA-PÅ+ICKE-TYPISK-ORIENTERING. Skillnaden mellan dem ligger i att BEFINNA-PÅ+ICKE-TYPISK-ORIENTERING innehåller en attitydförändring under rörelsearten korta föres, som betecknar MANNER-komponenten 'icke-typisk orientering' (figur 6.2 delvis efter Talmys trädde-



(4.3') $J \uparrow \times$

gram fig. 5.4b, sid. 62 ovan) vilket verbalroten BEFINNA-PÅ inte gör (samma som figur 6.1 ovan), dvs. den innehåller ingen attitydförändring.

(Fig. 6.2)

(4.3') $J \uparrow \times$ (4.9') $J \hat{\wedge} \bar{T}$ (6.1) $J \downarrow \times \wedge$

I: neutrala läget, II: flat hand, framåtriktad, kontravänd, III: föres kort ner med distinkt avslutning under vrides upp

Matrisen utläses som artikulator föres kort med distinkt avslutning med ändrad attityd vid artikulationens avslutning. Ändrad attityd utläses av A₂.

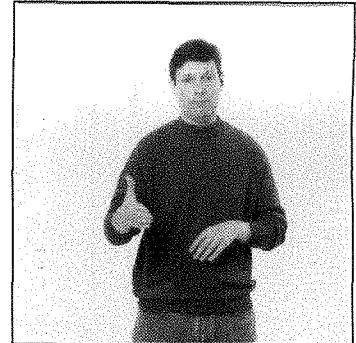
Teckenspråket skiljer på om entiteten befinner sig i för entiteten typisk orientering i rummet eller icke-typisk. En bok som ligger eller en tavla som hänger är några exempel på entiteter som befinner sig i typisk orientering. Den betecknas med verbalroten BEFINNA-PÅ, dvs. utan attitydförändring (eller bibeihållen attityd) under rörelsearten korta föres som i tecknet $J \uparrow \times$ (4.3') om 'boken' och $J \hat{\wedge} \bar{T}$ (4.9') om 'tavlans'. Attityden ändrar inte värde under artikulationen. En entitet som befinner sig i icke-typisk orientering är t.ex. en cykel som ligger omkullvält. Befintlighet i den icke-typiska orienteringen betecknas då med en verbalrot BEFINNA-PÅ+ICKE-TYPISK-ORIENTERING, dvs. med ändrad attityd under korta föres som i ex. 6.1 (vrides får den här gången representera ändrad attityd).

(6.1) $J \downarrow \times \wedge$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ+ICKE-TYPISK-ORIENTERING)
FÅ-SYN-PÅ CYKEL $J \downarrow \times \wedge$ DIKE
Jag fick syn på cykeln som låg i diket.

I 6.1 övergår attityden från framåtriktad/kontravänd till framåtriktad/uppåtvänd. Den ändrade attityden betecknar inte att cykelns orientering förändras, dvs. den betecknar ingen dynamisk situation (jfr. sid. 85ff). Den betecknar tillsammans med korta föres statisk situation, dvs. cykeln

befinnandes i liggande orientering. Jämför tecknet i ex. 6.2 med bibehållen attityd (dvs. utan vrides) som betecknar 'cykel i typisk orientering', dvs. i upprätt ställning (med sadel och styre uppåt).

- (6.2) $J \overset{\uparrow}{\cancel{\times}}$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)
 BRUKA CYKEL $J \overset{\uparrow}{\cancel{\times}}$ POSS-c ARBETA/RUM
 Jag brukar ha cykeln stående i mitt arbetsrum



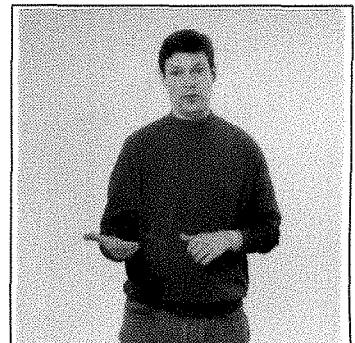
(6.2) $J \overset{\uparrow}{\cancel{\times}}$
 I: neutrala läget, II: flat hand, framåtriktad, kontravänd, III: föres kort ner med distinkt avslutning

Med entitet i typisk orientering avses alltså inte entitetens orientering i förhållande till den tecknande. Det avser entitetens egen orientering såsom, som med cykeln, upprättstående eller, som med boken, liggande orientering.

Vad är nu en entitets typiska orientering och icke dito? Svaret på frågan är dels avhängigt av entitetens konstruktion, dels vad man uppfattar vara entitetens typiska orientering. En viss orientering kan uppfattas som mer typisk för en viss entitet, som för cykeln, än för en annan entitet, som en bok. En bok t.ex. kan förekomma såväl i upprättstående ställning i en bokhylla som i liggande ställning på ett bord utan att någondera av orienteringarna uppfattas som icke-typisk. För en cykel gör det inte det i motsvarande grad. Jämför följande exempel:

- (6.3) $J \overset{\uparrow}{\cancel{\times}}$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)
 *FÅ-SYN-PÅ CYKEL $J \overset{\uparrow}{\cancel{\times}}$ DIKE
 Jag fick syn på cykeln som låg i diket.

- (4.3') $J \overset{\uparrow}{\cancel{\times}}$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)
 BOK HA $J \overset{\uparrow}{\cancel{\times}}$ POSS-m BORD
 Boken ligger på ditt bord.



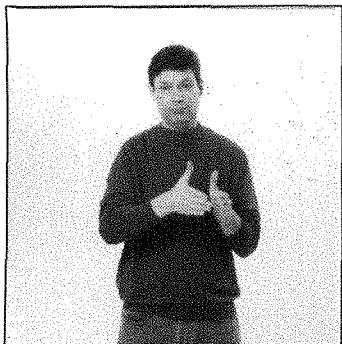
(6.3) $J \overset{\uparrow}{\cancel{\times}}$
 (4.3') $J \overset{\uparrow}{\cancel{\times}}$

En entitet som inte befinner sig i sin typiska orientering uttrycks med ändrad attityd. Ändras inte attityden, uppfattas uttrycket så att entiteten befinner sig i sin typiska orientering. Det blir ogrammatiskt att med attityden framåtriktad och uppåtvänd i bibehållen form beteckna cykel i liggande orientering (ex. 6.3), ändemot inte för en entitet som bok (ex. 4.3'), trots att bådas största dimension (Wallin, 1990) befinner sig i det horisontella planet. Skillnaden är att för boken är liggande orientering en typisk orientering.

Jag har som synes (jfr. figur 6.2 med figur 6.1) analyserat enbart verbalroten med attitydförändring som bestående av en MOTION-komponent och en MANNER-komponent där den ändrade attityden är en form av adverbial som betecknar MANNER-komponenten 'icke-typisk orientering'. Det beror på att den ändrade attityden har en markerande funktion, medan ingen attitydförändring inte har det. Teckenspråket skiljer alltså på typisk och icke-typisk orientering genom attitydförändring enbart för icke-typisk, dvs. sker ingen attitydförändring betyder det typisk orientering.¹

Plural

Polysyntetiska tecken som betecknar befintlighet kan modifieras för plural genom horisontell rörelse åt sidan. Detta skiljer dem från andra polysyntetiska tecken som betecknar förflyttning, stationär rörelse och stillastående. De kan inte modifieras på samma sätt. Exempel på pluralmodifiering visas i ex. 6.4, som betecknar 'många cyklar i ordnad rad'.



(6.4) $\ddot{J} \uparrow J \uparrow \dot{\chi} \rightarrow$

I: flat hand, framåtriktad, kontravänd; II: flat hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning, föres åt ipsi

(6.4) $\ddot{J} \uparrow J \uparrow \dot{\chi} \rightarrow$ (TVÅ-DIM+MÅNGA+BEFINNA-PÅ)
MASSOR CYKEL $\ddot{J} \uparrow J \uparrow \dot{\chi} \rightarrow$
..... stod väldigt många cyklar.

Vid pluralmodifiering tillkommer andra handen som artikulationsställe. Vid artikulationsstället förs aktiva handen kort ner med distinkt avslutning omedelbart följt av rörelse åt sidan i ipsilateral riktning. Rörelsen åt sidan uttrycker flertal (jfr. ex. 3.7, sid. 42). Den uttrycker inte att entiteten förflyttar sig i sidled.

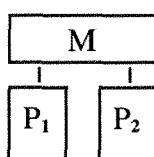
Förflyttning

Verbalrötter som betecknar förflyttning kan delas in i fyra underkategorier. De skiljer sig från varandra i hur föres, som verbalroten utgörs av, börjar och avslutar. Den första kate-

¹ Beskrivning av icke-typisk orientering har gjorts för danska teckenspråkets del av Engberg-Pedersen (1993:259): "To describe an entity in a state of noncanonical orientation, the signer starts by holding her hand with the unmarked orientation /.../; she then changes the orientation with a rotating movement of the lower arm and wrist /.../. Thus **orientation-change** is a preliminary term for a number of different morphemes that denote change of orientation (i.e. motion) or different states of noncanonical orientations (i.e. location)."

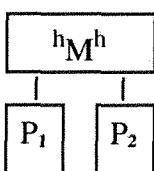
gorin utgörs av föres, dvs. figur 6.3. Den betecknar förflytning och får morfembeteckningen FÖRFLYTTA. Den andra utgörs av föres med distinkt början och avslutning, dvs. figur 6.4. Den betecknar förflyttning från en plats till en annan plats och får morfembeteckningen FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL. Den tredje utgörs av föres med distinkt avslutning, dvs. figur 6.5. Den betecknar förflyttning till en plats och får morfembeteckningen FÖRFLYTTA-TILL. Den fjärde utgörs av föres med distinkt början, dvs. figur 6.6. Den betecknar förflyttning från en plats och får morfembeteckningen FÖRFLYTTA-FRÅN.

(Fig. 6.3) Verbalrot FÖRFLYTTA



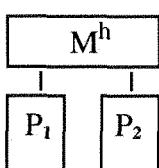
Matrisen utläses som artikulatorn föres utan avbrott.

(Fig. 6.4) Verbalrot FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL



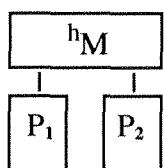
Matrisen utläses som artikulatorn föres med distinkt början och avslutning.

(Fig. 6.5) Verbalrot FÖRFLYTTA-TILL



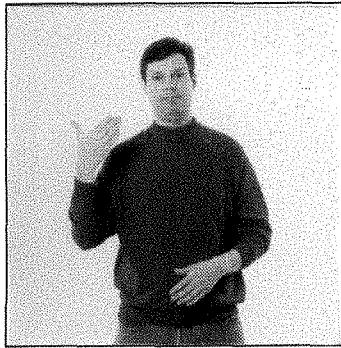
Matrisen utläses som artikulatorn föres med distinkt avslutning.

(Fig. 6.6) Verbalrot FÖRFLYTTA-FRÅN

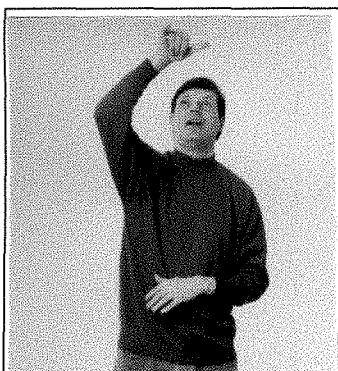


Matrisen utläses som artikulatorn föres med distinkt början.

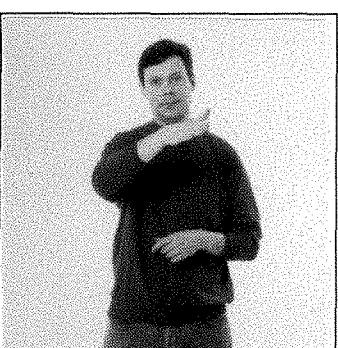
Verbalrötterna kan också kombineras med element som betecknar MANNER-komponenter såsom bågformad bana eller annat förflyttningssätt.

(6.5) OJ_ñ^{← ←}

I: ansikte; II: flat hand, kontraktad, inåtvänd; III: föres åt kontra

(6.6) ñf_τ^{↑ ↑}

I: övre huvuddel; II: flyghand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres fram

(6.7) J_τ^{↑ ↓ ↔ ↔}

I: neutrala läget; II: flat hand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres ner med sid- och vridrörelser åt sidor

Föres (FÖRFLYTTA)

Polysyntetiska tecken med verbalroten föres (M) betecknar förflyttning. Roten utgörs av att handens förflyttningsrörelse inte har någon distinkt början och avslutning. Handen förflyttar sig så fort den kommit i läge för artikulation och vidare utan distinkt avslutning. Vanligtvis brukar förflyttningen här vara synonymt med 'passera' eller 'fara förbi'. Ta exempelvis det polysyntetiska tecknet i ex. 6.5. Det betecknar 'en buss passerar'.

(6.5) OJ_ñ^{← ←} (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA)
BUSS OJ_ñ^{← ←}
..... och en buss passerade.

Artikulatorn förs så fort den kommit i läge vid ansiktet i kontralateral riktning förbi ansiktet och vidare utan distinkt avslutning. Eller ta ett annat exempel som i ex. 6.6, som betecknar 'ett flygplan passerar uppe i luften'.

(6.6) ñf_τ^{↑ ↑} (FLYGPLAN+FÖRFLYTTA+HÖG-HÖJD)
SE FLYGPLAN ñf_τ^{↑ ↑}
..... ser flyplanet passera högt upp....

Artikulatorn utför samma rörelse fast i riktning fram ovanför huvudet. Föres kan också förekomma i andra teckenuttryck som 'förflytta sig svajande ner', dvs. 'singla ner', som i ex. 6.7:

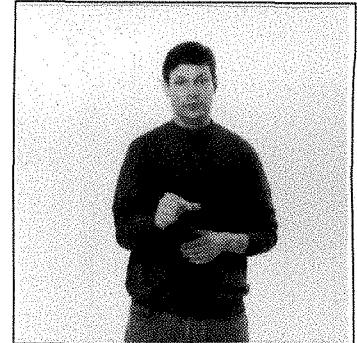
(6.7) J_τ^{↑ ↓ ↔ ↔} (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA+SVAJANDE)
LÖV J_τ^{↑ ↓ ↔ ↔}
.... och höstlövet singlade ner.

Artikulatorn förs ner samtidigt som den gör vrid- och sidorörelser. Gemensamt hos alla tecken som visats i avsnittet är att de betecknar förflyttning i en riktning utan angivande av start och mål. Detta uttrycks med verbalroten föres utan distinkt början och avslutning, dvs. M.

Föres med distinkt början och avslutning (FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL)

Polysyntetiska tecken med verbalroten föres med distinkt början och avslutning (${}^hM^h$) betecknar förflyttning från en plats till en annan plats. Tecken med den verbalroten resulterar i teckenuttryck som bl.a. betecknar en form av platsbyte, dvs. entiteten byter plats. Det kan t.ex. vara att man skjuter undan en entitet som i ex. 6.8:

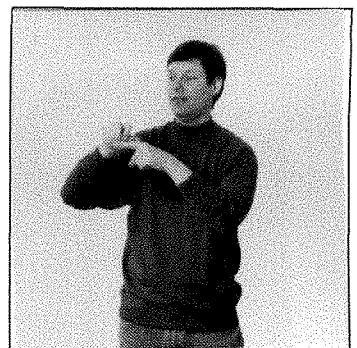
- (6.8) $\downarrow \rightarrow \nearrow$ (GREPP-LITEN+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL+LINJÄR-BANA)
 VILL INTE HA SNAPS $\downarrow \rightarrow \nearrow$
 Jag ville inte ha snaps och sköt undan glaset.

(6.8) $\downarrow \rightarrow \nearrow$

I: neutrala läget; II: rak mått-hand, ipsiriktad, framåtvänd; III: föres med distinkt början och avslutning åt ipsi

Artikulatorn förs i rak bana åt sidan med distinkt början mitt framför kroppen och avslutas distinkt. Ett annat exempel är att en entitet hoppar från en plats till en annan som i ex. 6.9:

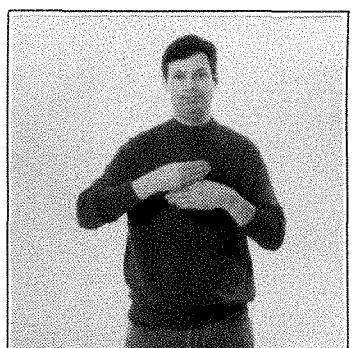
- (6.9) $\uparrow \leftarrow \nearrow \uparrow * | \nearrow \wedge$ (HOPKRUPEN-VARELSE+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL+BÅGFORMAD-BANA+EN-DIM-RAK)
 SE EKORRE $\uparrow \leftarrow \nearrow \uparrow * | \nearrow \wedge$
 ... såg ekorren hoppa från en gren till en annan.

(6.9) $\uparrow \leftarrow \nearrow \uparrow * | \nearrow \wedge$

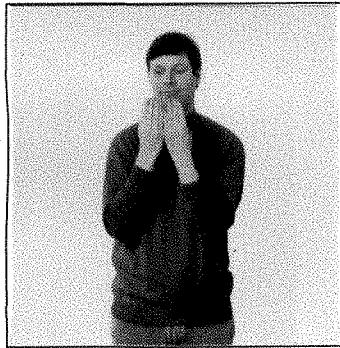
I: vinklade pekfingret, framåtriktad, kontravänd; II: dubbelkroken, framåtriktad, nedåtvänd; III: kontakt, föres med distinkt början och avslutning åt ipsi i uppåtriktad båge

Artikulatorn förs också här åt sidan med distinkt början och avslutning fast från passiva handen och här i bågformad bana. Verbalroten ${}^hM^h$ kan också förekomma i polysyntetiska tecken som uttrycker t.ex. att en ridå går upp (ex. 6.10) eller att en T-banedörr öppnas (ex. 6.11), dvs. det behöver inte nödvändigtvis vara fråga om platsbyte utan kan också som i det här fallet vara att en entitet går från stängd position till öppen position.

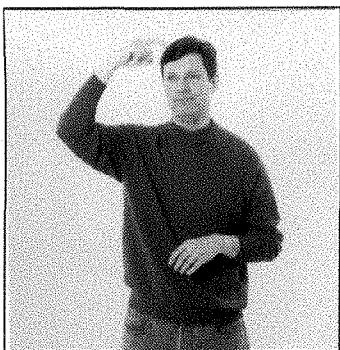
- (6.10) $J \rightarrow J \leftarrow * | \bar{\wedge}$ (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL+TVÅ-DIM)
 RIDÅ STARTA $J \rightarrow J \leftarrow * | \bar{\wedge}$
 Ridån börjar gå upp.
- (6.11) $\hat{\wedge} J J \hat{\wedge} \leftarrow * | \bar{\wedge}$ (TVÅ-DIM+TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL)
 T-BANA STANNA DÖRR $\hat{\wedge} J J \hat{\wedge} \leftarrow * | \bar{\wedge}$
 Tåget stannade och dörrarna öppnades.

(6.10) $J \rightarrow J \leftarrow * | \bar{\wedge}$

I: flat hand, kontrariktad, inåtvänd; II: flat hand, kontrariktad, inåtvänd; III: kontakt, föres upp med distinkt början och avslutning

(6.11) $\hat{\wedge} \text{JJ} \hat{\wedge} \backslash'$

I: neutrala läget; II: flata händer, uppåtriktade, inåtvända; III: divergerar med distinkt början och avslutning

(6.12) $\Delta \text{f} \leftarrow \times |^*$

I: näsan; II: krokfingret, kontrariktad, nedåtvänd; III: föres ner med distinkt avslutning, kontakt

(6.13) $L \rightarrow f \uparrow \times \omega$

I: pekfingret, kontrariktad, inåtvänd; II: dubbelkroken, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres ner med distinkt avslutning under slås fram

I 6.10 börjar artikulatorn förs distinkt ovanför passiva handen och upp och avslutas distinkt. I 6.11 förs dubbla artikulatorn åt sidan med distinkt början och avslutas distinkt samtidigt.

Föres med distinkt avslutning (FÖRFLYTTA-TILL)

Polysyntetiska tecken med verbalroten föres med distinkt avslutning (M^h) betecknar förflyttning till en plats. Roten utgörs av att handens förflyttningsrörelse har enbart distinkt avslutning medan inledningsfasen utgörs av att handen förs så fort den kommit i läge för artikulation. Ett exempel på ett polysyntetiskt tecken med den verbalroten är ex. 6.12 som betecknar att en regndroppe hamnar på ens näsa.

(6.12) $\Delta \text{f} \leftarrow \times |^*$ (PRICKFORMAD+FÖRFLYTTA-TILL+NÄSA)
KÄNNA VÅT $\Delta \text{f} \leftarrow \times |^*$
Jag kände ett regnstänk på näsan.

Artikulatorn i 6.12 förs ner och avslutas distinkt med kontakt vid näsan. Andra exempel är tecken som betecknar hur en boll hamnar mitt i mål som i ex. 6.13 eller hur en pojke landar helskinnad som i ex. 6.14.

(6.13) $L \rightarrow f \uparrow \times \omega$ (TRE-DIM-LITEN+FÖRFLYTTA-TILL+EN-DIM-RAK)
BOLL VACKER $L \rightarrow f \uparrow \times \omega$
..... lobbade in ett vackert mål.

(6.14) $J \uparrow \text{N} \uparrow \times |^*$ (MÄNNISKA+FÖRFLYTTA-TILL+TVÅ-DIM)
 $J \uparrow \text{N} \uparrow \times |^*$ KLARA-SIG
... och lyckades landa helskinnad på fötterna.

I 6.13 förs artikulatorn i bågformad bana mot passiva handen, förbi under och avslutas distinkt. I 6.14 förs artikulatorn ner mot passiva handen och avslutas distinkt med kontakt.

Med verbalroten M^h brukar polysyntetiska tecken uttrycka rörelsесituationer i stil med att en entitet landar eller hamnar rätt eller annat liknande uttryck som 'träffa'. 'Landa' skulle kunna vara en passande beskrivning på M^h liksom 'passera' är för föres (M). Verbalroten M^h betecknar slutfasen på för-

flyttningen. Även tecken med agent kan innehålla verbalroten M^h. Då uttrycker det motsvarigheten till svenska 'ställa', 'lägga' och 'sätta'. Exempel på sådana tecken har vi i ex. 1.6' med 'papper läggs på bord' och i ex. 4.20' med 'stäva ställs på bord'.

- (1.6') A^{v*} (GREPP-TVÅ-DIM+FÖRFLYTTAR-NER-TILL)
PEK-c A^{v*} PAPPER POSS-m BORD
Jag lägger pappret på hans bord.

- (4.20') ↑+G↑* (GREPP-TJOCK+GREPP-EN-DIM+FÖRFLYTTA-TILL)
BORD ↑+G↑*
.... och ställde stävan på bordet.

Artikulatorn i båda tecknen förs ner och avslutas distinkt. Verbalroten betecknar också slutfasen av förflyttningen.

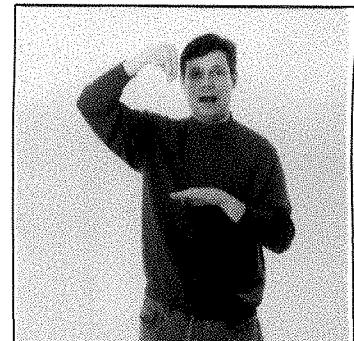
Föres med distinkt början (FÖRFLYTTA-FRÅN)

Polysyntetiska tecken med verbalroten förs med distinkt början (^hM) betecknar förflyttning från en plats eller inledningsfasen av förflyttningen. Roten utgörs av att handens förflyttningsrörelse har enbart distinkt början medan avslutningsfasen utgörs av att handen förs vidare utan distinkt avslutning. Ofta förekommer roten i polysyntetiska tecken som betecknar att en entitet lämnar en plats som 'hoppa från' i ex. 5.1'.

- (5.1') J↑∩↑*|↑|~ (HOPKRUPEN-VARELSE+FÖRFLYTTA-FRÅN+TVÅ-DIM)
POJKE SAMLA-MOD J↑∩↑*|↑|~
Pojken tog mod till sig och hoppade från avsatsen

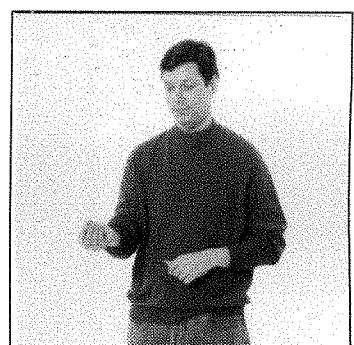
Artikulatorn förs med distinkt början med kontakt från andra handen och framåt. Andra liknande exempel på 'lämna en plats' är 'papper blåser bort' i ex. 1.5' och 'raket lyfter från marken' i ex. 6.15.

- (1.5') J↑△ (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-FRÅN)
PAPPER J↑△
Pappret blåser bort.

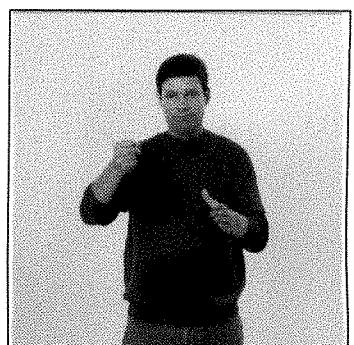


(6.14) J↑∩↑*|↑|*

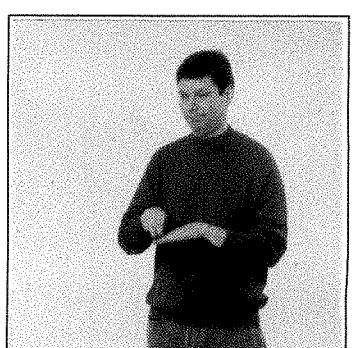
I: flat hand, framåtriktad, nedåtvänd; II: vinklad N-hand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres ner med distinkt avslutning, kontakt



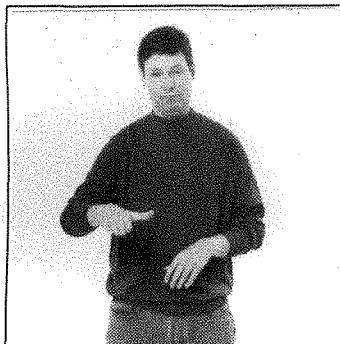
(1.6') A^{v*}



(4.20') ↑+G↑*



(5.1') J↑∩↑*|↑|~

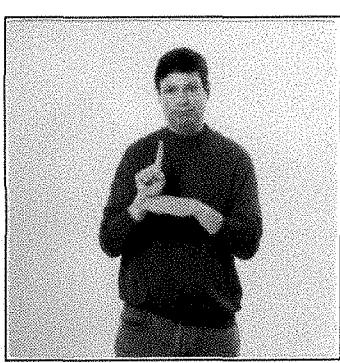
(1.5') $J \uparrow \wedge$

(6.15) $J \rightarrow L \hat{\cup}^* | \hat{\wedge}$ (EN-DIM-RAK+FÖRFLYTTA-FRÅN+TVÅ-DIM)
 RAKET STARTA $J \rightarrow L \hat{\cup}^* | \hat{\wedge}$
 började raketen lyfta

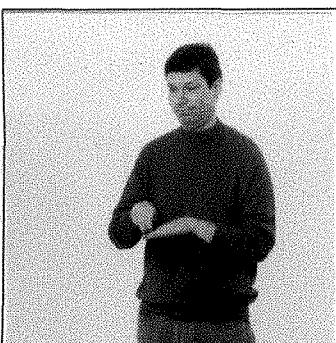
Artikulatorn gör en liknande artikulation som den i ex. 5.1' med föres och distinkt början med kontakt men uppåt.

hM följs av M^h

Polysyntetiska tecken med verbalroten hM brukar följas av ett polysyntetiskt tecken med verbalroten M^h . Det kan vara omedelbart efter eller det kan ha producerats ett eller flera tecken emellan. Ett exempel är tecknet $J \uparrow \cap \uparrow^* | \pm | \checkmark$ (5.1') som skulle kunna följas av tecknet $J \uparrow \wedge \uparrow \times | \bullet$ (6.14'). Tillsammans betecknar de då en eller flera rörelsесituationer från 'pojken hoppar från avsatsen' till 'pojken landar helskinnad på fötterna'. Hela proceduren är dock mer komplicerad än så, bl.a. kan man stoppa in andra tecken emellan som beskriver gester och andra kroppsrörelser, men förenklat brukar det fungera så i svenska teckenspråket, att ett tecken med hM följs av ett tecken med M^h .

(6.15) $J \rightarrow L \hat{\cup}^* | \hat{\wedge}$

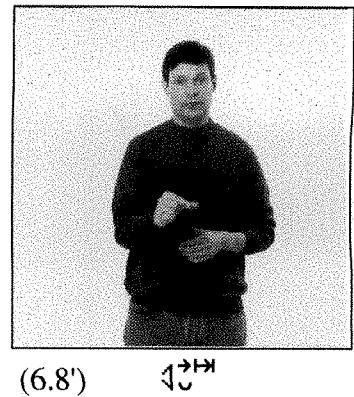
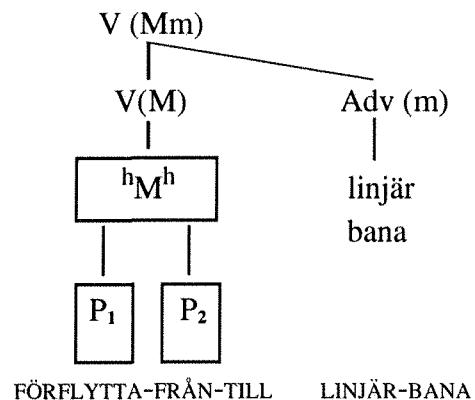
I: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd; II: pekfingret, uppåtriktad, framåtvänd; III: kontakt, föres upp med distinkt början

(5.1') $J \uparrow \cap \uparrow^* | \pm | \checkmark$

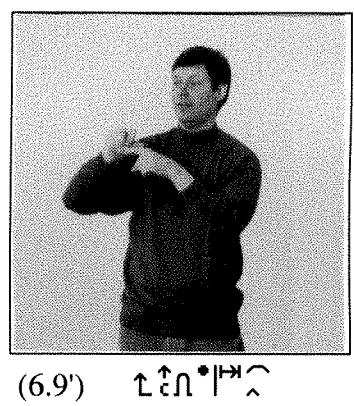
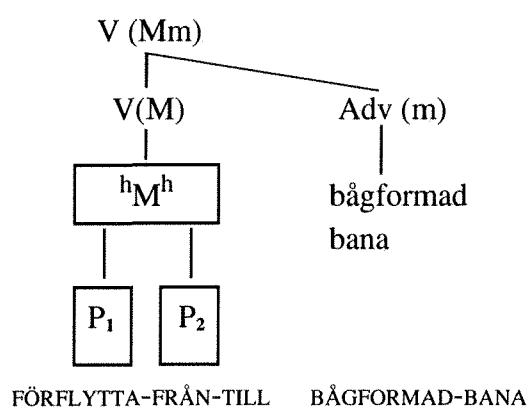
MANNER-komponenter

Förflyttningen kan ske på olika sätt och i olika banor. Supalla (1978) nämner i sin beskrivning av amerikanska teckenspråket tre verbalrötter som uttrycker förflyttning i linjär bana ("linear root"), förflyttning i bågformad bana ("arc root") respektive förflyttning i cirkulär bana ("circular root"). Jag beskriver motsvarande former i svenska teckenspråket som utgörande en MOTION-betecknande del och en MANNER-betecknande del. Förflyttning är MOTION-delen. De olika banorna (linjär, bågformad och cirkulär) är MANNER-delen. Jag ska visa hur jag beskriver detta. Vi kan ta t.ex. tecknet $\downarrow \rightarrow \wedge$ ('skjuta undan', ex. 6.8') med verbalroten FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL+LINJÄR-BANA (figur 6.7) och tecknet $\uparrow \uparrow \cap \uparrow^* | \pm | \checkmark$ ('hoppa', ex. 6.9') med verbalroten FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL+BÅGFORMAD-BANA (figur 6.8) som utgångspunkt:

(Fig. 6.7)

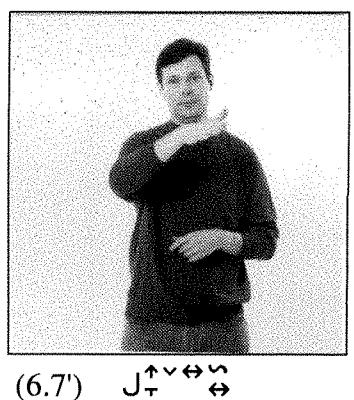
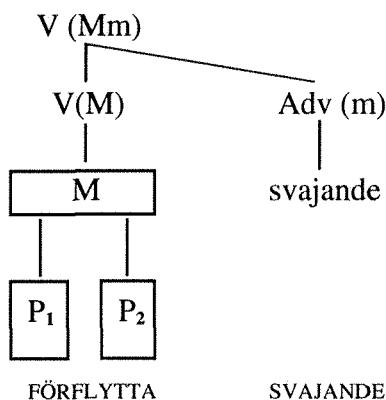


(Fig. 6.8)



Men det är inte bara att artikulatorn förs i olika banor som betecknar MANNER-komponenter. Också förflyttningssättet som 'singla' i tecknet $\downarrow \uparrow \leftrightarrow \leftrightarrow$ (6.7') innehåller en MANNER-komponent, dvs. förflytta (MOTION) svajande (MANNER), enligt följande:

(Fig. 6.9)

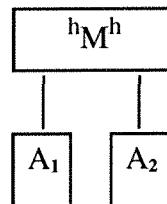


Attitydförändring (STATIONÄR RÖRELSE)

I verbalrötterna som betecknar förflyttning består rörelsearten av att handen förs över rummet. Den verbalrot som ska presenteras här består av att handen ändrar attityd som i figur

6.10. Attitydförändringen betecknar stationär rörelse och innefattar både rörelsearterna vrides (förändring av handflatans riktning) och slås (förändring i handens riktning) (Bergman & Björkstrand, 1993).

(Fig 6.10) Verbalrot som betecknar förändring av orientering i rummet



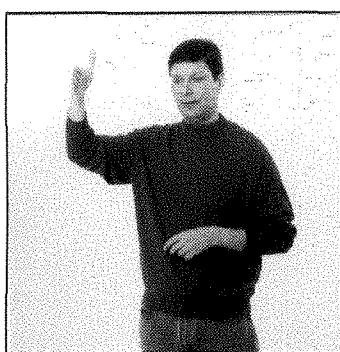
Matrisen utläses som artikulatorn ändrar attityd med distinkt början och avslutning.

Vi börjar med att titta på ett polysyntetiskt tecken som tidigare visats i ex. 1.7':

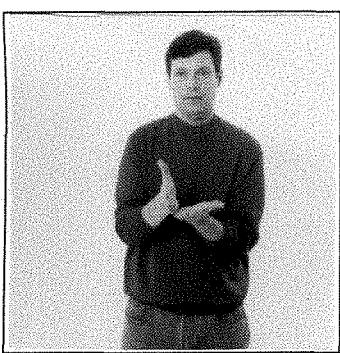
(1.7') J[↑]_↖ (TVÅ-DIM+STATIONÄR-RÖRELSE)

BÄDD J[↑]_↖

... fällde ner bädden...



(1.7') J[↑]_↖



(6.16) J^{↑*}_I J[↑]_↖

I: flat hand, framåtriktad, uppåtvänd; II: flat hand, framåtriktad, kontrariktad; III: vrides ned med distinkt början och avslutning under kontakt

Tecknet betecknar 'en bädd fälls ner'. Det är en sådan där bädd man kan hitta i sovvagnar som är uppfällda på dagen och fälls ner när det är läggdags. 'Bädd fälls ner' betecknas med att handen vrider från attityden framåtriktad och kontravänd tills flatan är vänd nedåt. Under vridrörelsen, som också har distinkt början och distinkt avslutning, hålls ulnara sidan, dvs. lillfingersidan, i fixerat läge. Vridrörelsen betecknar bäddens rörelse när den fälls ner. Det är samma vridrörelse som i följande exempel:

(6.16) J^{↑*}_I J[↑]_↖ (TVÅ-DIM+STATIONÄR-RÖRELSE+TVÅ-DIM)

STÄNGA DATOR J^{↑*}_I J[↑]_↖

..... fälla ihop laptopen....

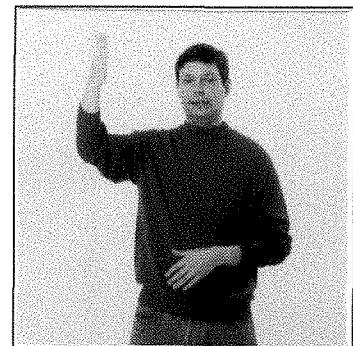
Det polysyntetiska tecknet betecknar 'att stänga igen en bärbar dator'. Detta betecknas med att handen vrider från attityden framåtriktad och kontravänd tills flatan är vänd ner mot andra handens flata. Under vridrörelsen är ulnara sidan i kontakt med andra handens flata.

Om man studerar vridrörelsen i tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (1.7') närmare kan man se att ulnara sidan inte alltid är absolut fixerad. Den rör sig gärna lite uppåt. Det förändrar dock inte beskrivningen att vridrörelsen är densamma som i tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}^*J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (6.16). Lyfter man handen lite i tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}^*J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (6.16) gör ulnara sidan också en liten uppåtrörelse men betydelsen bibehålls. Att ulnara sidan är mer fixerad i tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}^*J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (6.16) än i tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (1.7') har bara att göra med att ulnara sidan i tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}^*J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (6.16) etablerar kontakt med andra handens flata.

Det kan också förekomma att handen ändrar attityd samtidigt som den förs genom rummet:

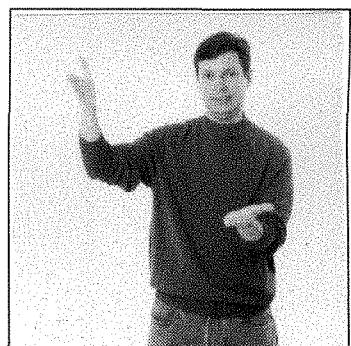
- (6.17) $J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (TVÅ-DIM+STOR+STATIONÄR-RÖRELSE)
 BÄDD $J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$
 fällde ner den stora bädden...

Handen förs från i nivå med nedre delen av huvudet ner till i nivå med magen samtidigt som handen vrider från kontravänd till nedåtvänd. Rörelsearten vrider betecknar som tidigare stationär rörelse ('bädd fälls ner'). Föres betecknar inte flyttning utan uttrycker storlek, i detta fall en stor bädd. Med vridrörelsen uttrycks liksom i tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (1.7') att en entitet vrider runt sin fixerade axel. Fastän artikulationen är olika mellan tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (1.7') och tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (6.17), betecknar alltså båda en entitets vridrörelse vid sin fixerade axel. Vad som däremot skiljer tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (6.17) från tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (1.7') i betydelse är 'bädd av större format', uttryckt med föres.



(6.17) $J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$

I: neutrala läget; II: flat hand, framåtriktad, kontrariktad; III: föres ner med samtidig vrider ned med distinkt början och avslutning



(6.18) $J\overset{\wedge}{\downarrow}^*J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}|^*$

I: flat hand, framåtriktad, uppåtvänd; II: flat hand, framåtriktad, kontrariktad; III: föres ner med samtidig vrider ned med distinkt början och avslutning, kontakt

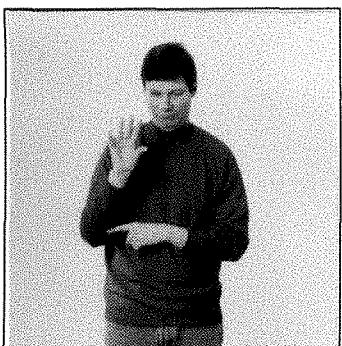
Gör man likadant i tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}^*J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}$ (6.16), dvs. att handen förs genom rummet istället för att den bara vrider, får samma betydelse 'av större format', som i följande exempel:

- (6.18) $J\overset{\wedge}{\downarrow}^*J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}|^*$ (TVÅ-DIM+STOR+STATIONÄR RÖRELSE+
 TVÅ-DIM)
 STÄNGA DATOR $J\overset{\wedge}{\downarrow}^*J\overset{\wedge}{\downarrow}\overset{\wedge}{\downarrow}|^*$
 fälla ihop den stora laptopen...

Med handen förs genom rummet betecknas att datorn är ovanligt stor.

(6.19) $J \rightarrow^* \leftarrow L \hat{\wedge} \hat{\vee} \omega$

I: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd; II: arm+L-hand, uppåtriktad, inåtvänd; III: föres ner med slås åt kontra med distinkt början och avslutning under kontakt

(6.20) $\Psi \hat{\wedge} \omega$

I: neutrala läget; II: vinklad spret-hand, uppåtriktad, framåtvänd; III: vrides fram med distinkt början och avslutning

(6.21) $\Psi \hat{\wedge} \hat{\vee} \omega$

I: neutrala läget; II: vinklad spret-hand, uppåtriktad, framåtvänd; III: vrides upprepat inåt

Hittills har vi mest ägnat oss åt vrides men även rörelsearten slås betecknar samma typ av rörelsесituation, dvs. stationär rörelse, som i följande exempel:

(6.19) $J \rightarrow^* \leftarrow L \hat{\wedge} \hat{\vee} \omega$ (LÅNG-EN-DIM-RAK+STATIONÄR-RÖRELSE+TVÅ-DIM)
 TILL-SLUT TRÄD $J \rightarrow^* \leftarrow L \hat{\wedge} \hat{\vee} \omega$
 Till sist föll trädet.

Det polysyntetiska tecknet betecknar att ett träd faller. Situationen betecknas med att aktiva handen tillsammans med armen ($\leftarrow L$) förs distinkt från uppåtriktad till kontrariktad; under tiden har armbågen kontakt med andra handen. Attitydförändringen betecknar att trädets orientering i rummet ändras, dvs. trädet faller från upprättstående till liggande orientering.

Ett annat exempel på attitydförändring visas i tecknet i ex. 6.20, som betecknar att en blomma vissnar:

(6.20) $\Psi \hat{\wedge} \omega$ (KONKAV+STATIONÄR-RÖRELSE)
 BLOMMA $\Psi \hat{\wedge} \omega$
 Blomman vissnade.

Det polysyntetiska tecknet betecknar att en blomkronas orientering ändrar orientering i rummet, dvs. vissnar. Attitydförändringen utgörs av slås fram från uppåtriktad/framåtvänd till framåtriktad/nedåtvänd.

Stationär rörelse i form av rotation förekommer också i svenska teckenspråket. Ett exempel är ett tecken som betecknar att en radar roterar i ex. 6.21:

(6.21) $\Psi \hat{\wedge} \hat{\vee} \omega$ (KONKAV+STATIONÄR-RÖRELSE)
 RADAR JÄMN $\Psi \hat{\wedge} \hat{\vee} \omega$
 Radarn roterar hela tiden.

Attitydförändringen som betecknar rotationen utgörs av upprepat vrides in från uppåtriktad/framåtvänd till uppåtriktad/inåtvänd.

Verbalroten som betecknar stationär rörelse kan alltså utgöras av attitydförändring i olika former (jfr. t.ex. tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}\circ$ (1.7') med attitydförändringen framåtriktad/kontravänd till framåtriktad/nedåtvänd och tecknet $\text{F}\overset{\wedge}{\downarrow}\circ$ (6.20) med attitydförändringen uppåtriktad/framåtvänd till framåtriktad/nedåtvänd). Attitydförändringen kan utgöras av att endast handens vridning eller riktning ändras (som i tecknet $J\overset{\wedge}{\downarrow}\circ$ (1.7')) eller att både vridning och riktning ändras (som i tecknet $\text{F}\overset{\wedge}{\downarrow}\circ$ (6.20)). Oavsett attitydförändringens art betecknar den alltså stationär rörelse.

Hålles stilla (STILLASTÅENDE)

I alla verbalrötter som presenterats består rörelsearterna av att handen rör sig, antingen i form av någon av förflyttningsrörelserna föres eller av attitydförändring. Rörelsearten kan också bestå av att handen hålls stilla som i figur 6.11.

(Fig 6.11) Verbalrot betecknande STILLASTÅENDE



Matrisen utläses som artikulatorn hålls stilla.

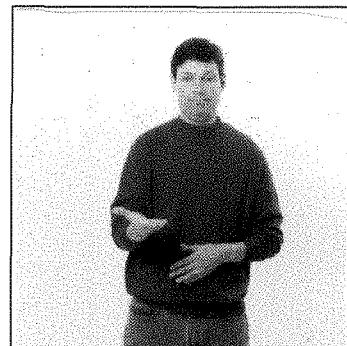
Vi tittar på ett tidigare exempel på ett polysyntetiskt tecken med sådan rörelseart (ex. 1.8'):

(1.8') $J\overset{\wedge}{\downarrow}\circ$ (TVÅ-DIM+STILLASTÅENDE)

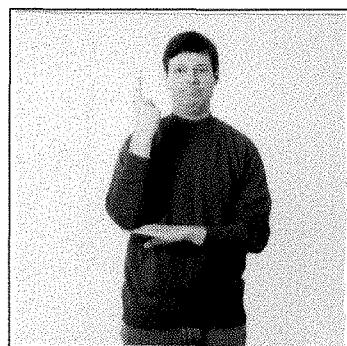
TALLRIK LIKSOM FAST $J\overset{\wedge}{\downarrow}\circ$

Tallriken satt som fastklistrad, den rörde sig inte ur fläcken.

Tecknet betecknar en situation bestående av att en tallrik inte rör sig ur fläcken (trots att man slagit näven i bordet, exempelvis). Situationen betecknas med att handen hålls stilla i läget. Rörelsen innan handen intagit stilla position är en ren transportrörelse. Det polysyntetiska tecknet realiseras då handen hålls stilla. Verbalroten med den rörelsearten betecknar stillastående tillstånd. Den typen av rörelsесituation med stillastående tillstånd implicerar ofta en potentiell förflyttning eller annan rörelse som i rörelsесituationen med tallriken. Det rör sig alltså om entiteter, inklusive levande varelser, som genom yttre kraft borde röra sig men inte gör det. Tecken med verbalroten H analyserar jag som en nege-



(1.8') $J\overset{\wedge}{\downarrow}\circ$

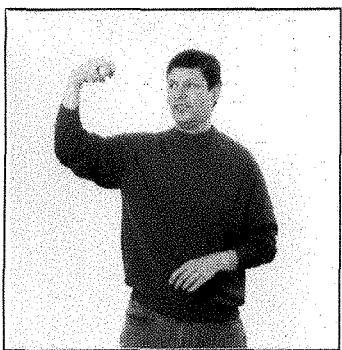


(6.22) $J\overset{\wedge}{\downarrow}^*\text{&} L\overset{\wedge}{\downarrow}^0$

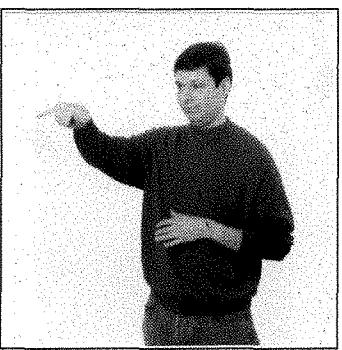
I: I: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd; II: arm+pekfingret, uppåtriktad, inåtvänd; III: hålls stilla

(6.23) $\overline{J} \xrightarrow{*} L \hat{\wedge}^0$

I: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd; II: pekfingret, uppåtriktad, framåtvänd; III: hålls stilla

(6.24) $\Pi \Pi \xrightarrow{*}^0$

I: övre ansiktsdel; II: dubbelkroken, framåtriktad, nedåtvänd; III: hålls stilla

(6.25) $\ddot{t} \xrightarrow{*}^0$

I: neutrala läget; II: flyghand, framåtriktad, nedåtvänd; III: hålls stilla

ring av en dynamisk situation ('tallriken rör sig inte').¹ Andra exempel är 'träd faller inte' (ex. 6.22) och 'raket lyfter inte' (ex. 6.23):

- (6.22) $J \xrightarrow{*}^* \leftarrow L \hat{\wedge}^0$ (AVLÅNG-EN-DIM-RAK+STILLASTÅENDE+TVÅ-DIM)
FÖRGÄVES $J \xrightarrow{*}^* \leftarrow L \hat{\wedge}^0$
...lyckades inte fälla trädet.

- (6.23) $\overline{J} \xrightarrow{*} L \hat{\wedge}^0$ (EN-DIM-RAK+STILLASTÅENDE+TVÅ-DIM)
DRÖJA $\overline{J} \xrightarrow{*} L \hat{\wedge}^0$
Raketen har ännu inte lyft

Rörelsесituationen stillastående kan vara tillfällig eller långvarig men implicerar möjlighet till förändring, såsom övergång till förflyttning eller stationär rörelse. Sådan övergång förekommer, anser jag, normalt i den omedelbara kontexten. Tallriken rör sig äntligen (jfr. tecknet $J \uparrow^0$ (1.8')), trädet faller till slut (jfr. tecknet $J \xrightarrow{*}^* \leftarrow L \hat{\wedge}^0 \leftarrow$ (6.19)) eller raketen lyfter slutligen (jfr. $\overline{J} \xrightarrow{*} L \hat{\wedge}^0 \mid \wedge$ (6.15)).

Verbalroten med H förekommer också i andra tecken som t.ex. betecknar att en person fortfarande är kvar (mot förväntan) (ex. 6.24) eller att ett flygplan kan hålla sig stilla i luften (mot det normala att det förflyttar sig) (ex. 6.25):

- (6.24) $\Pi \Pi \xrightarrow{*}^0$ (HOPKRUPEN-VARELSE+STILLASTÅENDE+HÖG-HÖJD)
FORFARANDE KVAR $\Pi \Pi \xrightarrow{*}^0$
Personen är fortfarande kvar.

- (6.25) $\ddot{t} \xrightarrow{*}^0$ (FLYGPLAN+STILLASTÅENDE)
EN SPECIELL FLYGPLAN KAN STILLA $\ddot{t} \xrightarrow{*}^0$
Det finns ett speciellt flygplan som kan stå stilla i luften.

Grundbetydelsen i verbalroten som betecknar stillastående är alltså att den uttrycker en negering av en dynamisk

¹ I fasta tecken finns en morfologisk process som uttrycker inhibering av en planerad handling, initialstopp (Bergman, 1990a), t.ex. att man ska börja undervisa men blir avbruten eller att man ska till att trycka på en dörrknapp men inte gör det. Den processen kan också analyseras som att den negerar en planerad dynamisk situation.

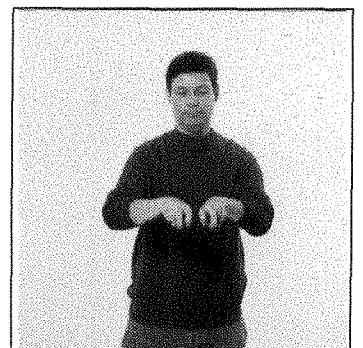
situation ('träd faller inte'), innehåller en indikering om potentiell förflyttning eller stationär rörelse ('träd faller till slut') och/eller indikerar en förväntan om motsatt förhållande ('trädet står fortfarande kvar').¹

Ingen pluralmodifiering

Polysyntetiska tecken som betecknar stillastående situationer kan inte modifieras för plural. Vi tar ett polysyntetiskt tecken som betecknar att två personer envist sitter kvar och vägrar flytta på sig:

- (6.26) $\overset{\uparrow}{\text{I}}$ $\overset{\uparrow}{\text{II}}$ $\overset{\uparrow}{\text{III}}$ (HOPKRUPEN-VARELSE+HOPKRUPEN-VARELSE+
STILLASTÅENDE)
BÅDA ENVIS KVAR $\overset{\uparrow}{\text{I}}$ $\overset{\uparrow}{\text{II}}$ $\overset{\uparrow}{\text{III}}$ VÄGRA FLYTTA
Båda satt envist kvar och vägrade flytta på sig.

Lägger man till en horisontell rörelse åt sidan, t.ex. att högra handen rör sig åt sidan, som ju är den markerade formen för plural, betecknar inte tecknet många referenter utan det betecknar istället att en referent förflyttar sig, t.ex. sittande på ett rullband, bort från den andra referenten. Beskrivningen skiljer sig från Schicks (1990) beskrivning av motsvarande drag i det amerikanska teckenspråket. Schick sammanför korta rörelsen och hand hålls stilla i en "*DOT root*". Den är "*a locative representing the spatial position of a stationary element*" (ibid:19). Svenska teckenspråket skiljer på rörelsearter som betecknar situationer av befintlighet och situationer av stillastående. De utgör vardera en verbalrot.



(6.26) $\overset{\uparrow}{\text{I}}$ $\overset{\uparrow}{\text{II}}$ $\overset{\uparrow}{\text{III}}$
I: neutrala läget; II: dubbekrokar, framåtriktade, nedåtvända;
III: hålls stilla

6.3 Rotmorfem i andra teckenspråk

Rörelser i polysyntetiska tecken har också analyserats fram i andra teckenspråk. De relevanta artiklarna på området gäller främst amerikanska teckenspråket. Det är Supalla (1978, 1982, 1986), Liddell & Johnson (1988) och Schick (1990). Någon enhetlig beskrivning förekommer inte hos dem utan de skiljer sig från varandra i hur de analyserar rörelsen. Supalla skiljer sig från Schick (se ovan) och

¹ Rörelsearten hålls stilla kan man också hitta i tecken som uttrycker 'mycket fort'.

analyserar som jag den korta rörelsen och hand hålls stilla som två skilda rotmorfem. Han kallar dem för *contact root* som betecknar *location* och *hold root* som betecknar *existence*. Liddell & Johnsons beskrivning skiljer sig också från Schick, men även från Supalla, genom att de sammanför rörelsearterna föres och hålls stilla i amerikanska tecken-språket under ett rotmorfem, *process root*. Supalla analyserar dessutom förflyttningsverben i *linear root*, *circular root* och *arc root* (jfr. min beskrivning av MOTION+MANNER sid. 84ff). Det innebär att Liddell & Johnson beskriver tecken betecknande förflyttningsmed hjälp av ett enda rotmorfem, medan Supalla däremot beskriver tecknen med hjälp av flera rotmorfem (precis som jag gör för svenska teckenspråkets del fast med andra termer). Supalla har analyserat ytterligare två rotmorfem som har anknytning till min beskrivning, som jag uppfattar det, av verbalrot som betecknar stationär rörelse. Det är *end-pivotal root* och *mid-pivotal root*. Det första rotmorfemet utgörs av attitydförändring i form av slås och det andra i form av vrides.

Schick har en helt annan typ av analys. Istället för att beskriva rörelseden separat från handformer, som Liddell & Johnson och Supalla och jag gör, beskriver hon kombinationer av tre rörelserötter och tre handformsmorfem och kommer på så sätt fram till nio olika typer av predikat. Det innebär att ett rotmorfem beskrivs med tre olika innehåll beroende på vilken handformskategori det kombineras med. T.ex. betecknar *MOV root*, som utgörs av att artikulatorn förs genom rummet, beroende på handformskategori, endera förflyttning, formbeskrivning eller handskande med föremål.¹

¹ Det finns ytterligare en beskrivning som beskriver rörelser som morfem. Det är Engberg-Pedersen (1993) som gäller danska tecken-språket. Men hon beskriver inte rörelsearterna som rotmorfem. Jag vill ändå kort nämna vilka morfem hon anser förekomma hos *polymorphemic verbs*. Hon kallar morfemen "movement morphemes" och de betecknar: 1) *location*, 2) *motion*, 3) *manner*, 4) *distribution*, 5) *extension*, och 6) *aspect* (*ibid*:258). Hon delar vidare in dem i morfem-undergrupper. Location är t.ex. uppdelad i *loc*, *hold* och *orientation-change* och motion i *move*, *move-line*, *move-arc*, *move-circles*, m.fl.

6.4 Sammanfattning om verbalrötter betecknande MOTION-komponenter

Jag har visat exempel på olika verbalrötter som betecknar MOTION-komponenter. Kategorin befintlighet betecknas med föres med distinkt avslutning (M^h). Jag har också visat exempel på en verbalrot med både MOTION- och MANNER-komponent som betecknar en entitets befintlighet i icke-typisk orientering. Kategorin förflyttning betecknas med underkategorierna föres (M) betecknande bl.a. 'passera', föres med distinkt början och avslutning (${}^hM^h$) betecknande t.ex. 'byta plats', föres med distinkt avslutning (M^h) betecknande bl.a. 'landa' och föres med distinkt början (hM) betecknande bl.a. 'lämna'. Vidare har jag visat exempel på hur jag beskriver förflyttning i linjär bana eller svajande förflyttningssätt som utgörande en MOTION-del och en MANNER-del. Kategorin stationär rörelse betecknas med attitydförändring (${}^hM^h$ med attityd). Det kan ske genom antingen en förändring i handens riktning eller vridning eller i båda. Kategorin stillastående betecknas med hand hålls stilla (H). Den betecknar en rörelsесituasjon som består av en potentiell förflyttning eller en potentiell stationär rörelse. Den uttrycker, i min analys, en negering av en dynamisk situation. Dessa verbalrötter utgör huvudparten av verbalrötter som förekommer i svenska teckenspråket i polysyntetiska tecken betecknande rörelsесituitioner.

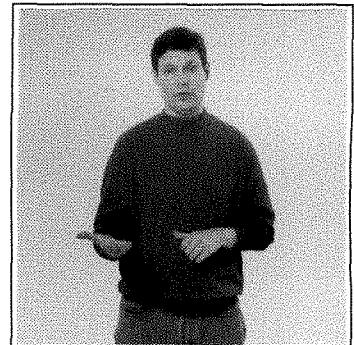
7 FIGURE-betecknande element

FIGURE-betecknande komponenter i de båda rörelsесituaterna befintlighet och förflyttning betecknas generellt med en uppsättning handformer (några av dem kombinerade med någon attityddel). Varje handform representerar en kategori entiteter. T.ex. flata handen väljs för en kategori entiteter som betecknas med substantiven BOK (ex. 4.3'), TAVLA (ex. 4.9'), TALLRIK (ex. 7.1), BIL (ex. 4.18') eller CYKEL (ex. 6.2').

(4.3') $J_{\perp}^{\uparrow \times}$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)

BOK HA $J_{\perp}^{\uparrow \times}$ POSS-m BORD

Boken ligger på ditt bord.

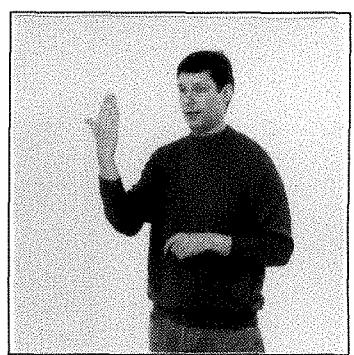


(4.3') $J_{\perp}^{\uparrow \times}$

(4.9') $J_{\wedge}^{\wedge \bar{x}}$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)

TAVLA $J_{\wedge}^{\wedge \bar{x}}$ TUMPEK-bak VÄGG

Tavlans hänger på väggen bakom mig.

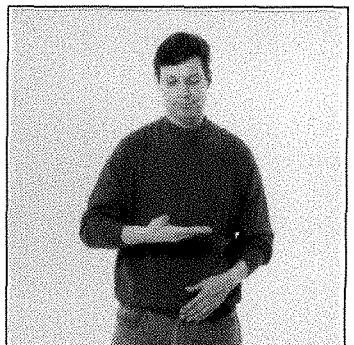


(4.9') $J_{\wedge}^{\wedge \bar{x}}$

(7.1) $J_{\perp}^{\leftarrow \times}$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)

TALLRIK $J_{\perp}^{\leftarrow \times}$

Det stod en tallrik framför mig.



(7.1) $J_{\perp}^{\leftarrow \times}$

(4.18') $J_{\tau}^{\uparrow \times}$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)

BARA EN-ENDA BIL HA $J_{\tau}^{\uparrow \times}$

Det stod bara en bil där.

(6.2') $J_{\downarrow}^{\uparrow \times}$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)

BRUKA CYKEL $J_{\downarrow}^{\uparrow \times}$ POSS-c ARBETA/RUM

Jag brukar ha cykeln stående i mitt arbetsrum

Vad grundas valet av handform på? Vad har de inblandade entiteterna gemensamt då flata handen väljs för den kategorin? Bok, tavla och tallrik har ett gemensamt. De har ett platt utseende. De har utsträckning i två dimensioner men mycket liten utsträckning i den tredje (se vidare om dimensioner, sid. 101ff). De är framträdande två-dimensionella. Entiteter som uppfattas som framträdande två-dimensionella betecknas med flata handen. Men bilen kan knappast uppfattas som platt. Ändå betecknas den med flata handen. Bilen har istället av teckenspråket tillskrivits att vara framträdande två-dimensionell och betecknas därav med flata handen. Teckenspråket klassificerar alltså 'bil' tillsammans med 'bok',



(4.18') $J_{\tau}^{\uparrow \times}$

I: neutrala läget; II: flat hand, kontrariktad, uppåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

(6.2') $\downarrow \uparrow \leftarrow \rightleftharpoons$ (7.2) $\} \uparrow \leftarrow \rightleftharpoons$

I: örat; II: vinklade pekfingret, kontrariktad, inåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

'tavla' och 'tallrik'. Andra entiteter som inte uppfattas eller tillskrivs vara framträdande två-dimensionella betecknas inte med flata handen. De betecknas istället med andra handformer. T.ex. entiteter som är framträdande en-dimensionella, dvs. en dimension är mer framträdande än de andra två dimensionerna, som exempelvis pennor, betecknas med pekfingerhand som i ex. 7.2.

(7.2) $\} \uparrow \leftarrow \rightleftharpoons (\text{EN-DIM-RAK+BEFINNA-PÅ+ÖRA})$ $\} \uparrow \leftarrow \rightleftharpoons$

Pennan satt bakom örat.

Det blir ogrammatiskt att beteckna penn a med flata handen.

Vi har sett lite hur handformer väljs i enlighet med framträdande egenskaper hos entiteter. Förfarandet liknar mycket vad Supalla (1978, 1986) beskrivit i amerikanska teckenspråket under beteckningen "*classifiers*" (sv. klassifikatorer).¹ De definieras i Allan (1977), vars beskrivning gäller talade språk, med följande två kriterier:

- a) they occur as morphemes in surface structures under specifiable conditions
- b) they have meaning, in the sense that a classifier denotes some salient perceived or imputed characteristic of the entity to which an associated noun refers (or may refer).

(ibid:285)

Båda kriterierna stämmer bra på handformerna i svenska teckenspråket. De förekommer som morfem i polysyntetiska tecknen under bestämda villkor. De betecknar entitetens uppfattat framträdande egenskap (jfr. 'bok') och tillskrivna egenskap (jfr. 'bil').

Jag beskriver två huvudtyper av klassifikatorer som väljs efter olika grunder. Den ena huvudtypen betecknar entiteter i enlighet med deras framträdande egenskaper eller tillskrivna egenskaper. Jag kallar den typen av klassifikator för enbart klassifikator. Den förekommer i polysyntetiska tecken som betecknar situationer där entiteter är t.ex. i befintlig-

¹ Beteckningen "*classifiers*" dyker upp första gången i teckenspråksammanhang i Frishberg (1975).

het eller egenförflyttning. Den andra typen väljs i enlighet med framträdande egenskaper, primärt form och storlek, hos den del man håller i entiteten ifråga. Det kan vara handtaget på en väska eller stjälken på en blomma. Jag kallar den typen av klassifikatorer för agentiv klassifikator eftersom den innehåller AGENT som en semantisk komponent. Agentiva klassifikatorer förekommer i polysyntetiska tecken som betecknar situationer där en agent handskas med en entitet vid t.ex. objektsförflyttning.

7.1 Kategorier

Framträdande två-dimensionalitet är exempel på en av de kategorier som klassifikatorer i svenska teckenspråket klassificerar entiteter i. Vilka andra kategorier förekommer? Som utgångspunkt presenterar jag Allan (1977) som i sin studie av mer än femtio talade klassifikatorspråk kunnat utkristallisera sju olika klassifikationskategorier med underkategorier. Till varje kategori visar jag exempel på klassifikatorer i svenska teckenspråket där så passar (med sidhälvningar till utförligare beskrivningar nedan). Klassifikatorerna kan ha en eller flera semantiska komponenter från dessa klassifieringskategorier som t.ex. att en klassifikator kombinerar både form och storlek: "*Every classifier is composed of one or more out of seven categories of classification*" (Allan, 1977:285).

- 1) **Material:** "*All classifiers which typically refer to the essence of the entities referred to by nouns are instances of this category*". Hit hänförs bl.a. underkategorierna animat och icke-animat. Till den inanimata underkategorin hör vanligtvis substantivklasser för bl.a. träd, kroppsdelar, mat, redskap, båtar och vätskor.

Teckenspråk: Många klassifikatorer kan användas om både animata och icke-animatea entiteter men t.ex. klassifikatorn dubbelkrokhand, handflatan ner (\sqcap_+) ser ut att enbart användas om animata.

- 2) **Shape:** Den utgörs av de dimensionella underkategorerna framträdande en-dimensionell, två-dimensionell res-

pektive tre-dimensionell. T.ex. framträdande en-dimensionella klassifikatorer brukar ofta beteckna "*rope-like objects*" och "*trees and wooden objects*". De kombineras ofta med *consistency*-kategorin (se nedan) som då "*rope-like*" betecknas med framträdande en-dimensionell och "*flexible*" medan "*stick-like*" betecknas med framträdande en-dimensionell och "*rigid*". Den framträdande tre-dimensionella underkategorin betecknar ofta frukter. I många språk kombineras den med *size*-kategorin, som för "*seed-like*", "*small*" och tre-dimensionell. En annan del-kategori av *shape* är "*hollow subcategory, which applies to classifiers for container-like and pipe-like objects with a hollow interior*".

Teckenspråk: Några exempel är pekfingerhand (en-dimensionell) (sid. 105), flat hand (två-dimensionell) (sid. 107), klohand (tre-dimensionell) (sid. 108) och S-hand (ihålig, behållare) (sid. 111). Krokfingerhand (sid. 106) är exempel på en klassifikator som kan beskrivas innehålla två *shape*, dels en-dimensionell, dels krokformad. I beskrivningen av agentiva klassifikatorer använder jag också en underkategori till *shape*. Jag kallar den OMKRETS. Den hänför till den del man håller i en entitet och den delen utgörs av entitetens omkrets (se vidare sid. 126ff). Många andra klassifikatorer med *shape* innehåller också *size*. Några exempel är klassifikatorn böjd tupphand (tre-dimensionell, liten) (sid. 109) och agentiva klassifikatorn knuten hand (en-dimensionell, grov) (sid. 123).

3) **Size:** Den har underkategorierna "*big and small*".

Teckenspråk: Bland agentiva klassifikatorer hittar vi förutom knuten hand enligt ovan nyphand (smal och en-dimensionell) (sid. 124) och rak måtthand (liten och tre-dimensionell) (sid. 128). Bland klassifikatorerna har vi förutom böjd tupphand enligt ovan också N-hand (smal, två-dimensionell) (sid. 108). Som sagts ovan kombineras *size* vanligen med *shape*.

4) **Consistency:** Den består av tre underkategorier "*flexible, hard or rigid, and non-discrete*". Den tredje underkategorin omfattar klassifikatorer som bl.a. betecknar vätskor.

Teckenspråk: Jag finner inga exempel på när val mellan klassifikatorer skulle grundas på skillnad mellan *rigid* och *flexible*. Två-dimensionell klassifikator (flat hand) kan väljas för både hopvikt skjorta och bok trots skillnaden i *consistency*. Det är därför tveksamt om man kan tala om ett "default"-värde hos de svenska klassifikatorerna som Supalla antyder för det amerikanska teckenspråkets del: "*A conventional SASS (size-and-shape-specifier) including only classifier morphemes referring to the size and shape of the referent noun would imply that the object is homogeneous and rigid*" (Supalla, 1986:198). Det är endast i den tredje underkategorin jag kan finna exempel på en enskild klassifikator, sprethand, som betecknar vätskor (sid. 113).

- 5) **Location:** Den utgörs av klassifikatorer för "*countries, gardens, fields, villages, staircases, and other saliently and inherently locative nouns*".

Teckenspråk: Ett exempel är klohand (sid. 108). Den väljs vanligen vid beteckning av sjöar, byar och öar (tillsammans med tre-dimensionella entiteter, dvs. den innehåller också *shape*).

- 6) **Arrangement:** Den omfattar bl.a. klassifikatorer som "*identify an object or set of objects in a specific position*". Ett par exempel är klassifikatorer för "*'an extended perpendicular' and 'extended horizontal object'*".

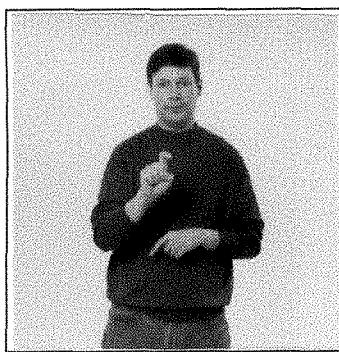
Teckenspråk: Bästa exemplet är klassifikatorn dubbelkroken, handflatan ner (fl_τ) som betecknar varelse med ben i upprätt orientering (sid. 118). Annars brukar klassifikatorerna beteckna bara entiteter och inte orientering i rummet. Det gör istället attityden i polysyntetiska tecken.

- 7) **Quanta:** Den utgörs av närmare dussintalet underkategorier. En av dem är grammatiskt numerus. De språk som har denna kategori "*have separate morphological classifier forms for singular, dual, and plural nouns from the predominantly male and female classes*".

Teckenspråk: Denna kategori tas inte med i min beskrivning av klassifikatorer. Jag kommer bara att beskriva klassifikatorer som betecknar enskilda entiteter. Istället visar jag bara här exempel på två tecken som skiljer sig i numerus, singular och plural:¹

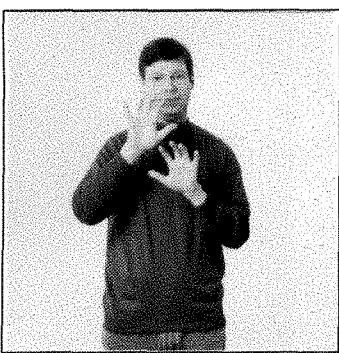
- (7.3) $\Gamma \hat{\cup}^{\wedge}$ (PRICKFORMAD+FÖRFLYTTA)
 SPEGEL REKTANGULÄR FLUGA $\Gamma \hat{\cup}^{\wedge}$
 en fluga kröp över spegeln

- (7.4) $\hat{\Sigma} \Sigma \hat{\cup} \hat{o}^{\sim \sim \sim}$ (PRICKFORMAD-MÅNGA+PRICKFORMAD-MÅNGA+FÖRFLYTTA)
 SPEGEL REKTANGULÄR FLUGA $\hat{\Sigma} \Sigma \hat{\cup} \hat{o}^{\sim \sim \sim}$
 många flugor kröp över spegeln.



(7.3) $\Gamma \hat{\cup}^{\wedge}$

I: neutrala läget; II: krokfingret, uppåtriktad, framåtvänd; III: föres upp



(7.4) $\hat{\Sigma} \Sigma \hat{\cup} \hat{o}^{\sim \sim \sim}$

I: neutrala läget; II:klohänder, uppåtriktade, framåtvända; III: växelvisa cirkulärrörelser med spelande fingrar

I 7.3 uttrycker klassifikatorn i form av pekfingerdyna (sid. 112) entitet i singular. I 7.4 uttrycker klassifikatorn i form av spretade (och spelande) fingrar entitet i plural. Antalet referenter till nominalfrasen FLUGA uttrycks av klassifikatorerna. Om man använder tecknet i 7.3 tillsammans med nominalfrasen MÅNGA FLUGA produceras en sats som blir ogrammatisk:

- (7.5) * SPEGEL REKTANGULÄR MÅNGA FLUGA $\Gamma \hat{\cup}^{\wedge}$

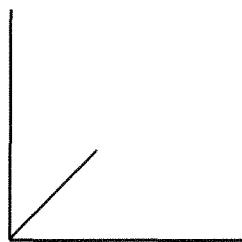
Som synes täcker klassifikatorerna i svenska teckenspråket de flesta kategorierna. Men i den utförliga beskrivningen av klassifikatorerna kommer jag mest att använda *material*, *shape* och *size*. Dessutom använder jag mig i beskrivningen av ytterligare en klassificeringskategori. Jag kallar den för GREPP-kategorin. Den förekommer bland agentiva klassifikatorer. Den härför sig till hur agentiva klassifikatorer väljs i enlighet med den del man håller i som t.ex. att knuten hand (GREPP-EN-DIM-GROV, sid. 123) väljs för entiteter vars del man håller i har ett utseende som är en-dimensionellt och av grövre slag (jfr. handtaget på en ölsejd eller ett dörrhandtag). Utförligare beskrivning ges i avsnitt 7.4. Den typiska skillnaden mellan agentiva klassifikatorer och andra klassifikatorer utan agent är just att de agentiva innehåller GREPP-kategorin.

¹ Exemplen 7.3, 7.4 och 7.5 är från Bergman, 1990b.

7.2 Dimensionalitet

I beskrivningen av klassifikatorerna använder jag ofta termer som en-dimensionell, två-dimensionell och tre-dimensionell. Alla entiteter som handformer betecknar har tre dimensioner. Dimensionerna har en utsträckning i rummet som i princip förhåller sig vinkelrätt till varandra. Om vi utgår från att den ena dimensionen går i horisontell utsträckning, går den andra i vertikal utsträckning och den tredje i sagital utsträckning som i figur 7.1.

(Fig. 7.1)



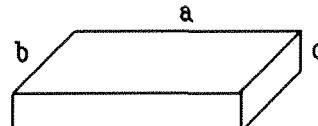
(Den snedställda linjen representerar den sagitala utsträckningen.)

Dimensionernas utsträckning i rummet varierar i inbördes proportion till varandra i entiteterna. Exempelvis en bok med karaktäristiskt rektangulärt utseende har en dimension med den största utsträckningen av de tre, följt av en med mindre utsträckning och en tredje med den minsta utsträckningen. Detta kan jämföras med ett äpple där alla tre dimensioner har ungefär samma utsträckning i rummet. I en kub eller en biljardboll är dimensionerna exakt lika.

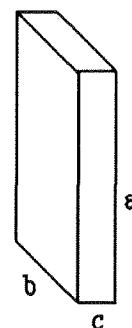
Ingen utsträckning går i en förutbestämd orientering i rummet. En bok som ligger har sin största dimension på horisontalplanet och en bok som står har sin största dimension på vertikalplanet. Men när en dimension byter orientering följer minst en av de andra två med i motsvarande grad eftersom de förhåller sig vinkelrätt till varandra. Om en bok ligger med ryggen vänd mot den tecknande som i figur 7.2, befinner sig den största dimensionen (a) i horisontell utsträckning, den mindre (b) i sagital utsträckning och den minsta (c) i vertikal utsträckning. Ställer vi boken upprätt med ryggen fortfarande vänd mot den tecknande med den största dimen-

sionen (a) i vertikal utsträckning som i figur 7.3, befinner sig den minsta (c) i horisontell utsträckning medan den mellersta (b) fortfarande befinner sig i sagital utsträckning.

(Fig. 7.2)



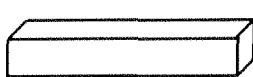
(Fig. 7.3)



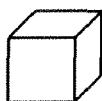
Eftersom dimensionernas orientering i rummet kan variera men deras utsträckning i förhållande till varandra är statisk oavsett orienteringen, kallar jag dem för Dim-1, Dim-2 och Dim-3. Dim-1 betecknar dimensionen med störst utsträckning i rummet. Dim-3 betecknar dimensionen med minst utsträckning i rummet. Dim-2 betecknar dimensionen med den mellersta utsträckningen. Dim-1 behöver inte alltid vara större än Dim-2 utan båda kan ha likvärdig utsträckning i rummet, som i ett skivalbum, eller en LP-skiva för den delen också. Samma gäller mellan Dim-2 och Dim-3 som kan ha likvärdig utsträckning, som i en penna. Däremot kan Dim-3 ha likvärdig utsträckning som Dim-1 bara när Dim-2 också har det, som i ett äpple.

Alltså, när man talar om en entitet som framträdande två-dimensionell refererar man till Dim-1 och Dim-2 som de mest framträdande dimensionerna och Dim-3 har proportionellt mycket liten utsträckning. När man talar om en entitet som framträdande en-dimensionell refererar man till Dim-1 som den mest framträdande dimensionen och Dim-2 och Dim-3 sinsemellan, proportionellt mot Dim-1, har liten utsträckning (figur 7.4). När man talar om en entitet som framträdande tre-dimensionell refererar man till alla tre dimensionerna som jämbördigt lika framträdande (figur 7.5).

(Fig. 7.4)



(Fig. 7.5)



Man kan också beskriva det hela något annorlunda, nämligen med att entiteters framträdande dimensionalitet bestäms av Dim-2:s proportionsförhållande till Dim-1 och Dim-3. En entitet är två-dimensionell när Dim-2 har en proportion som är likvärdig med Dim-1 men inte med Dim-3. En entitet är en-dimensionell när Dim-2 har en proportion som är likvärdig med Dim-3 men inte med Dim-1. En entitet är tre-dimensionell när Dim-2 har en proportion, likvärdig med både Dim-1 och Dim-3, eller genare uttryckt, när Dim-3 har en proportion som är likvärdig med Dim-1.¹

Man skulle kunna anta att klassifikatorer i svenska tecken-språket väljs i enlighet med de största dimensionerna, som ju är de mest framträdande. Men det finns också klassifikatorer som väljs i enlighet med de minsta dimensionerna och det är de agentiva klassifikatorerna. Ta t.ex. en penna. Den beskrivs vara framträdande en-dimensionell. Men en agentiv klassifikatorer väljs inte i enlighet med pennans största dimension, Dim-1, utan i enlighet med dess båda minsta dimensioner, Dim-2 och Dim-3. Man skulle generellt kunna säga att det förekommer ett motsatsförhållande mellan de båda huvudgrupperna klassifikatorer. Den ena gruppen klassifikatorer väljs i enlighet med de största dimensionerna. Den andra gruppen, de agentiva klassifikatorerna, väljs i enlighet med de minsta dimensionerna. Det betyder att man kan hitta klassifikatorer som kontrasterar mot varandra. En klassifikator som väljs i enlighet med Dim-1 kontrasterar mot en agentiv klassifikator som väljs i enlighet med Dim-2 och Dim-3. Ett konkret exempel är klassifikatorn pekfing-erhand (sid. 105) och den agentiva klassifikatorn nyphand (sid. 124), som båda väljs för en-dimensionella entiteter som en penna. En annan klassifikator som väljs i enlighet med

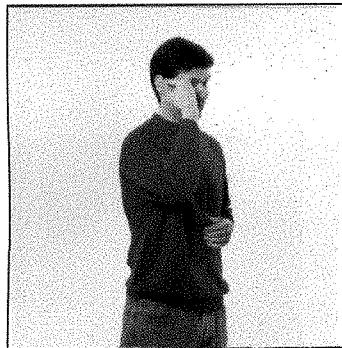
¹ Beskrivningen bygger på Bierwisch (1967) där författaren bl.a. diskuterar adjektiven 'lång', 'bred' och 'hög' med hjälp av de tre dimensionerna (ibid:13).

Dim-1 och Dim-2 kontrasterar mot en annan agentiv klassifikator som väljs i enlighet med Dim-3. Ett konkret exempel är klassifikatorn flat hand (sid. 107) gentemot de agentiva klassifikatorerna A-hand (sid. 125) eller tumvinkelhand (sid. 125), som båda väljs för två-dimensionella entiteter som papper. En klassifikator som väljs i enlighet med alla tre Dim kontrasterar mot en agentiv klassifikator som också väljs i enlighet med alla tre Dim. De får därför naturligt samma handformer, klohand (sid. 108 och 126).

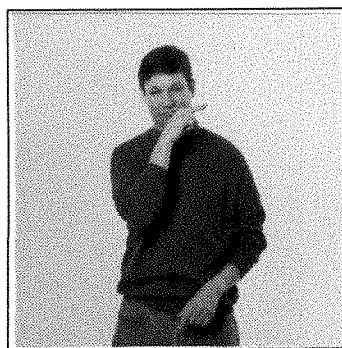
7.3 Klassifikatorer

De handformer som kommer att presenteras under den här kategorin visas schematiskt i figur 7.6 med semantiskt innehåll och exempel på representativa entiteter:

(Fig. 7.6) Schema över handformer



(7.2') } \t \e \x



(7.6) \t \e \x *

I: mun; II: pekfingret, kontrariktad, nedåtvänd; III: föres kort in med distinkt avslutning, kontakt

a)	pekfingerhand	EN-DIM-RAK	penna
b)	pekfingerhand	VARELSE	person
c)	krokfingerhand	EN-DIM-KROKFORM	hörapparat
d)	flat hand	TVÅ-DIM	bok
e)	N-hand	TVÅ-DIM-SMAL	skruvmejsel
f)	klohand	TRE-DIM	äpple
g)	böjd tupphand	TRE-DIM-LITEN	köttbulle
h)	N-måtthand	LITEN	frimärke
i)	böjd sprethand	CIRKEL-STOR	väggklocka
j)	böjd stor nyphand	CIRKEL-LITEN	mynt
k)	S-hand	CYLINDRISK	glas
l)	rinklad sprethand	KONKAV	blomkrona
m)	L-hand	VINKELFORM	borrmaskin
n)	pekfingerdyna	PRICKFORMAD	kontaktlins
o)	sprethand	VÄTSKA	blod
p)	flyghand	FLYGPLAN/TELEFON	flygplan
q)	V-hand	TUDELAD	gaffeltruck
r)	tupphand	UTSKOTT	tuppkam
s)	V-hand	MÄNNISKA	person
t)	dubbelkrokhand	HOPKRUPEN-VARELSE	person

Klassifikatorer väljs i enlighet med entitetens framträdande (eller tillskrivna) egenskaper. De flesta klassificeras i regel enligt hela entiteten, som då flat hand betecknar en entitet som t.ex. en bok, men några entiteter klassificeras enligt någon karaktäristisk del, som då krokfingret betecknar en

rakhyvel p.g.a. dess tvärgående ända. Man kan av klassifikatorerna vanligen utläsa vilken kategori av entiteter de betecknar. Observera att jag talar om kategorier och inte om enskilda entiteter. Man kan inte utläsa av t.ex. flata handen att den betecknade entiteten är en bok, utan enbart att den är ett två-dimensionellt föremål. Vilka egenskaper som betecknas visas i beskrivningen av respektive klassifikatorer. De semantiska benämningarna på klassifikatorerna är ett försök att fånga den mest framträdande egenskapen klassifikatorn väljs i enlighet med.

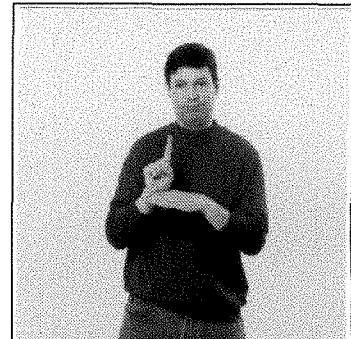
Pekfingerhand (EN-DIM-RAK)

betecknar primärt en-dimensionella, raka inanimata entiteter som cigarett, ljusstake, penna, pil, racket, hårstrå, syl, minutvisare, gevär och ben.

(7.2') }↑↖☒ (EN-DIM+RAK+BEOFINNA-PÅ+ÖRA)

PENNA }↑↖☒

Pennan satt bakom örat.



(6.15') J↗L↑*|△

(7.6) ☒L↑*|* (EN-DIM+RAK+BEOFINNA-PÅ+MUN)

TUFF CIGARETT ☒L↑*|*

..... tuff med cigaretten i mun.



(7.7) L↑*↑

I: neutrala läget; II: pekfingret, uppåtriktad, kontravänd; III: föres fram med distinktavslutning

Klassifikatorn utgörs av pekfingerhanden med utsträckt pekfinger utan böjning i inre knogen. Den har också en allomorf, vinklad pekfingerhand med fingret böjt i inre knogen. Allomorfen är artikulatoriskt betingad, t.ex. när pekfingerändan är riktad bakåt vid örat som i tecknet betecknande 'penna sitter bakom örat', }↑↖☒ (7.2').

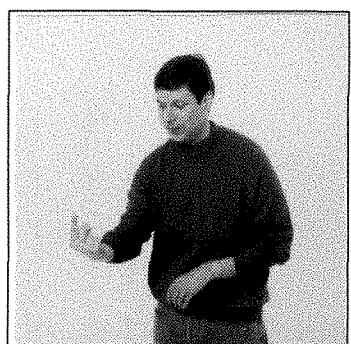
Pekfingerhand (VARELSE)

betecknar primärt människor och människolika varelser som troll men också andra varelser med ben som katt och hund.

(7.7) L↑*↑ (VARELSE+FÖRFLYTTA-TILL)

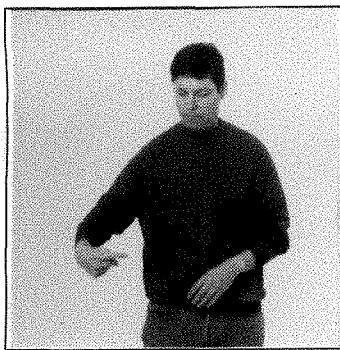
SE INTE L↑*↑

... såg inte när personen kom ...

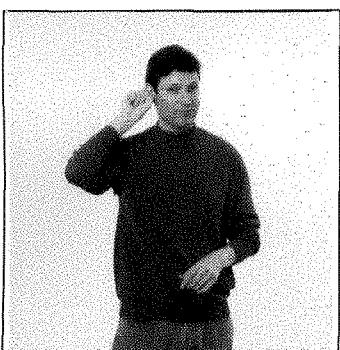
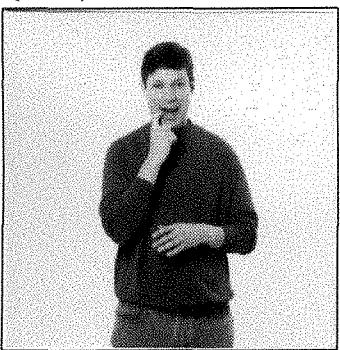


(7.8) ↑↑↓

I: neutrala läget; II: vinklad pekfingerhand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres in

(7.9) $L \leftarrow \leftrightarrow \downarrow$

I: neutrala läget; II: pekfingret, kontrariktad, inåtvänd; III: föres åt kontra under slås åt sidor

(4.14') $\} \Gamma \hat{\cup} \uparrow \leftrightarrow \downarrow$ (7.10) $\cap \Gamma \hat{\wedge} \times | \infty$

I: mun; II: krokfingret, uppåtriktad, inåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning, hakas

(7.11) $\Gamma \hat{\wedge} \uparrow \wedge$

I: neutrala läget; II:krokfingret, uppåtriktad, kontravänd; III: föres fram-upp

(7.8) $\uparrow \downarrow \downarrow$ (VARELSE+FÖRFLYTTA)

KATT $\uparrow \downarrow \downarrow$

Katten kom emot mig.

Klassifikatorn har två allomorfer: pekfingerhand och vinkelad pekfingerhand. Båda handformerna hålls i regel med fingertoppen riktad upp och brukar huvudsakligen förekomma i polysyntetiska tecken som betecknar rörelsесituationer med förflyttning. Klassifikatorn kan inte förekomma i tecken som betecknar befintlighet.¹ Det skiljer den från EN-DIM-RAK-klassifikatorn som vanligen kombineras med verbalroten kort M^h med fingertoppen upp som vid beteckning av t.ex. 'ljusstake'. Den vinkelade allomorfen, som är artikulatorisk betingad, brukar förekomma i tecken som betecknar varelser som ett barn eller en katt (ex. 7.8). Då förs handen (vanligtvis) in mot kroppen på lägre höjd än neutrala läget med följd att fingret böjs i innerknogen och fingertoppen hålls uppåt. Troligen är det en form av teckenmodifiering att handen hålls på lägre höjd snarare än att det är fråga om klassifikator för varelser, mindre och kortare än upplevaren. Det förekommer en motsvarighet till detta när man betecknar en varelse som är längre än upplevaren själv. Då hålls klassifikatorn på högre höjd än neutrala läget. VARELSE-klassifikatorn kan i förekommande fall också användas vid beteckning av ormliknande varelser (ex. 7.9). Då hålls pekfingret med toppen riktad i föresriktning.

(7.9) $L \leftarrow \leftrightarrow \downarrow$ (VARELSE+FÖRFLYTTA+SLINGRANDE)

ORM $L \leftarrow \leftrightarrow \downarrow$

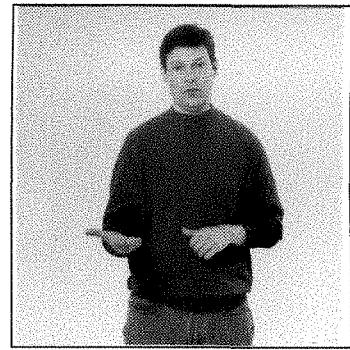
Ormen ringlade förbi mig.

Krokfingerhand (EN-DIM-KROKFORM)

betecknar primärt en-dimensionella, inanimata, krokformade entiter som hörapparat, metkrok och salivsug men även entiter med en framträdande krokformad del som sittlift, klädhängare och spårvagn eller en tvärgående del som rakhyvel.

¹ I Liddell & Johnson, 1988, sägs pekfingerhand ("lo-") med betydelsen "*person upright*" kunna kombineras med kort rörelse (*contact root*) i amerikanska teckenspråket. Här skiljer sig svenska teckenspråket, liksom danska teckenspråket (Engberg-Pedersen, 1993:249: "*Signers are very reluctant to use Index-PM* (jfr. pekfingerhand) *in stative verb with loc*").

- (4.14') } $\text{f} \hat{\text{j}}^{\text{H}} \leftrightarrow :$ (EN-DIM-KROK+FÖRFLYTTA-FRÅN+ÖRA)
..... SMÄLL-PÅ-KIND HÖRAPPARAT FÄRDIG } $\text{f} \hat{\text{j}}^{\text{H}} \leftrightarrow :$
..... fick ett hårt slag på kinden så hörapparaten for iväg.

(4.3') $J_1^{\uparrow \times}$

- (7.10) $\text{c} \text{f} \hat{\text{a}}^{\text{H}} | \infty$ (EN-DIM-KROK+BEFINNA-PÅ+MUN)
SITTA ENSAM SALIVSUG $\text{c} \text{f} \hat{\text{a}}^{\text{H}} | \infty$
.... satt jag ensam med salivsugen i munnen.

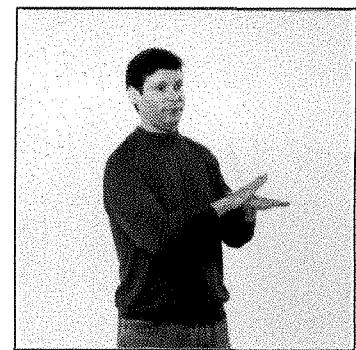
- (7.11) $\text{f} \hat{\text{g}}^{\uparrow \wedge}$ (EN-DIM-KROK+FÖRFLYTTA)
SITTA/LIFT LÅNGSAM $\text{f} \hat{\text{g}}^{\uparrow \wedge}$
Sittliften gick långsamt.

Krokfingerhanden utgörs av att pekfingret är böjt i mellan-knogen och yttersta leden. Klassifikatorn väljs för en-dimensionella entiteter som har ett krokformat utseende i hela sin utsträckning som t.ex. en öronburen hörapparat. Klassifikatorn väljs också för entiteter som inte i hela sin utsträckning är krokformade men som har en krokformad eller tvärgående del. En sittlift med hängarm är exempel på en entitet med krokformad del och en rakhylsa har en tvärgående del, hyveldelen. Här har vi exempel på att en framträdande del av en entitet kan bidra till att entiteten klassificeras som EN-DIM-KROKFORM utan att hela föremålet är sådan.

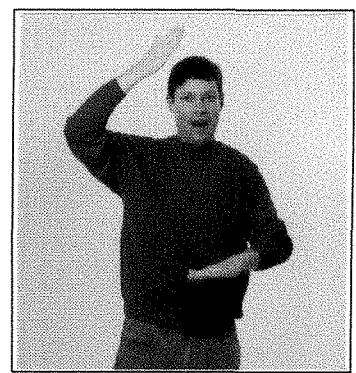
Flat hand (TVÅ-DIM)

betecknar primärt två-dimensionella, inanimata entiteter som papper, bok, tallrik, tavla, kakel, löv, skytt, träskiva och dörr men också entiteter som hopvikt skjorta, såg, gevär, pensel och fot samt fordon som cykel, moped, motorcykel, bil, skoter, båt.

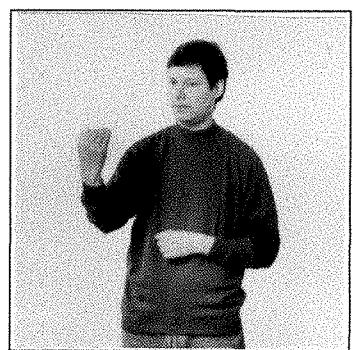
- (4.3') $J_1^{\uparrow \times}$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)
BOK HA $J_1^{\uparrow \times}$ POSS-m BORD
Boken ligger på ditt bord.

(4.15') $J_{\tau}^{\rightarrow} J_{\tau}^{\uparrow * \uparrow}$

- (4.15') $J_{\tau}^{\rightarrow} J_{\tau}^{\uparrow * \uparrow}$ (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-ÖVER+TVÅ-DIM)
HINNA INTE BROMSA $J_{\tau}^{\rightarrow} J_{\tau}^{\uparrow * \uparrow}$
Jag hann inte bromsa utan körde på den andra skotern snett bakifrån.

(7.12) $J_{\tau}^{\rightarrow} J_{\tau}^{\uparrow \times} | *$

I: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd; II: flat hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres ner med distinkt avslutning, kontakt

(7.13) $\Delta_{\text{a}}^{\wedge \times}$

I: neutrala läget; II: vinkelhand, uppåtriktad, inåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

- (7.12) $J_{\tau}^{\rightarrow} J_{\tau}^{\uparrow \times} | *$ (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-TILL+TVÅ-DIM)
PEK-c MOPED $J_{\tau}^{\rightarrow} J_{\tau}^{\uparrow \times} | *$ KLARA-SIG
... lyckades jag landa med mopeden utan att falla.

(7.14) $\overline{J} \rightarrow J \uparrow \overline{T} \wedge |^*$

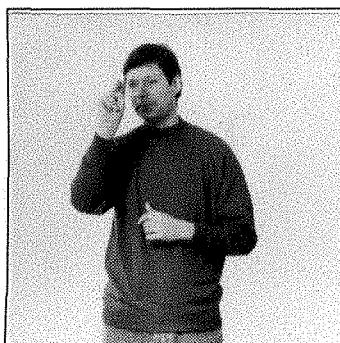
I: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd; II: flat hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres fram med distinkt avslutning i bågformad bana, kontakt

Flata handen utgörs av att alla fingrar är utsträckta och samlade. Tummen hålls vanligtvis intill pekfingersidan. Det finns en allomorf till TVÅ-DIM-handen. Det är vinkelhanden. Den består av att fingrarna är böjda i inre knogarna. Den är artikulatoriskt betingad och förekommer då handen exempelvis hålls med de samlade fingrarna riktade mot den tecknande, t.ex. vid beteckning av att en bil står med fronten vänd mot den tecknande som i ex. 7.13:

(7.13) $\wedge \hat{\wedge} \cong$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)
BIL $\wedge \hat{\wedge} \cong$
Det står en bil framför mig.

TvÅ-DIM-handen förekommer också i polysyntetiska tecken som betecknar fisk (dvs. animat entitet) i förflyttning som i 'fisk hoppar upp på land':

(7.14) $\overline{J} \rightarrow J \uparrow \overline{T} \wedge |^*$ (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-TILL+BÅGFORMAD-BANA+TVÅ-DIM)
SE FISK $\overline{J} \rightarrow J \uparrow \overline{T} \wedge |^*$
..... såg en fisk hoppa upp på land.

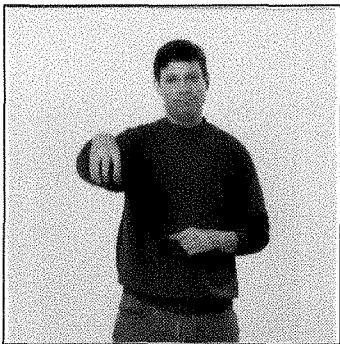


(7.15)

N-hand (TVÅ-DIM-SMAL)

betecknar primärt två-dimensionella, inanima entiteter med liten utsträckning i Dim-2. Vanligen är det entiteter med en karaktäristisk del som har det utseendet, ofta verktyg som skruvmejsel, (liten) pensel och stämjärn.

Klassifikatorn utgörs av utsträckta och samlade pek- och långfingrar (se 7.15).



(7.16)

(7.17) $\Sigma \uparrow \cong$

I: neutrala läget; II: klohand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

Klohand (TRE-DIM)

betecknar primärt tre-dimensionella, inanima entiteter som äpple, biljardboll, semla, hamburgare och curlingsten men också skilda entiteter som klubbemblem och radiobil samt avgränsade geografiska entiteter som by, ö, sjö.

(7.16) $\Sigma \uparrow \cong$ (TRE-DIM+BEFINNA-PÅ)
SE HA ÄPPLÉ $\Sigma \uparrow \cong$ POSS-m BORD
Jag såg att det låg ett äpple på ditt bord.

(7.17) $\Sigma \uparrow \approx$ (TRE-DIM+BEFINNA-PÅ)

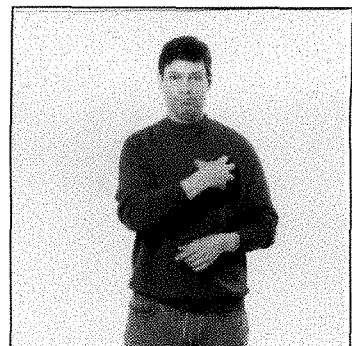
EN BY $\Sigma \uparrow \approx$

Där låg en by.

(7.18) $[\Sigma \wedge \approx]^*$ (TRE-DIM+BEFINNA-PÅ+BRÖST)

HEPHATA $[\Sigma \wedge \approx]^*$

.... med Hephata-emblemet på kavajen.



(7.18) $[\Sigma \wedge \approx]^*$

I: kontra bröstsidan; II: klohand, kontrariktad, inåtvänd; III: föres kort in med distinkt avslutning, kontakt

Klohanden utgörs av att fingrarna är spretade och raka i inre knogarna men böjda i mellanknogarna och yttersta leden. Hur mycket fingrarna är böjda varierar. När handformen etablerar kontakt med t.ex. bröstet sträcks fingrarna gärna ut så att kontakten etableras mitt på fingertopparna och inte vid nagelområdet.

Böjd tupphand (TRE-DIM-LITEN)

betecknar primärt små, tre-dimensionella inanimata entiteter som köttbulle, pingpongball, kol, lösnäsa och andra mindre entiteter som knapp och värmeljus.

(7.19) $\text{ft} \uparrow \approx$ (TRE-DIM-LITEN+BEFINNA-PÅ)

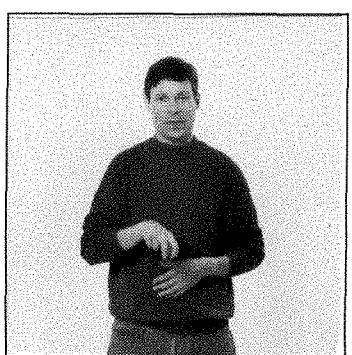
FÅ BARA EN KÖTTBULLE $\text{ft} \uparrow \approx$

.... fick bara en ynka köttbulle.

(7.20) $[\text{ft} \wedge \approx]^*$ (TRE-DIM-LITEN+BEFINNA-PÅ+BRÖST)

HA EN KNAPP $[\text{ft} \wedge \approx]^*$

.... med en knapp ...



(7.19) $\text{ft} \uparrow \approx$

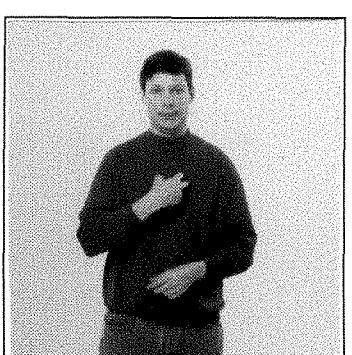
I: neutrala läget; II: böjd tupphand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

Böjda tupphanden utgörs av tummen, pekfingret och långfingret som är spretade från varandra och raka i inre knogarna samt böjda i mellanknogarna och yttersta leden. Klassifikatorn betecknar de uppräknade exemplen på entiteter förutom *shape* för deras framträdande litenhet. Det förekommer att böjda tupphanden också väljs för större entiteter som fotboll eller jorden och solen men då sker det när entiteten är i förflyttning som i ex. 6.13' och 7.21.

(6.13') $L \rightarrow \text{ft} \uparrow \approx \omega$ (TRE-DIM-LITEN+FÖRFLYTTA-TILL+EN-DIM-RAK)

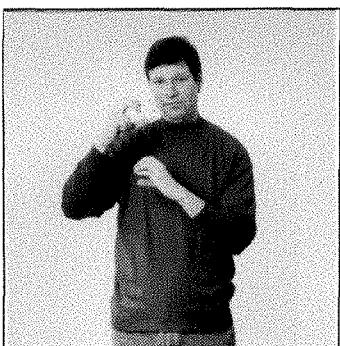
BOLL VACKER $L \rightarrow \text{ft} \uparrow \approx \omega$

.... lobbade in ett vackert mål.

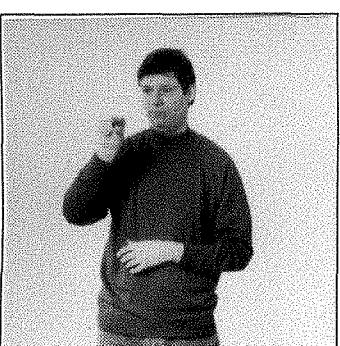


(7.20) $[\text{ft} \wedge \approx]^*$

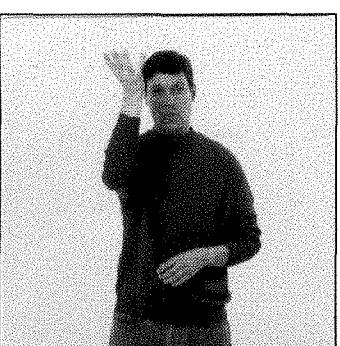
I: bröstet; II: böjd tupphand, kontrariktad, inåtvänd; III: föres kort in med distinkt avslutning, kontakt

(6.13') $\Sigma \uparrow \text{ft} \uparrow \text{Q}^{\ddagger}$ (7.21) $\Sigma \uparrow \text{ft} \uparrow \text{Q}^{\ddagger}$

I: böjd tupphand, framåtriktad, kontravänd; II: klohand, framåtriktad, kontravänd; III: föres fram i cirklar



(7.22)

(7.23) $\cap \text{y} \uparrow \bar{x}$

I: övre ansiktsdel; II: böjd spret-hand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres kort upp med distinkt avslutning

(7.21) $\Sigma \uparrow \text{ft} \uparrow \text{Q}^{\ddagger}$ (TRE-DIM-LITEN+FÖRFLYTTA+CIRKELFORMAD-BANA+TRE-DIM)

JORD ALLTID $\Sigma \uparrow \text{ft} \uparrow \text{Q}^{\ddagger}$

Jorden cirkulerar alltid runt solen.

N-mått hand (LITEN)

Det finns en annan handform (se 7.22) som också betecknar små entiteter. Den utgörs av att pekfingret och långfingret är sammanhållna och böjda i inre knogarna. Tummen är motställd de båda fingrarna. Handformen väljs vanligen för små fyrkantiga entiteter (två-dimensionella) som frimärke och små pyramidliknande entiteter (tre-dimensionella) som gelehallon. Det är oklart hur den förhåller sig till böjda tupphanden. Handformen används i begränsad omfattning och förekommer inte så ofta som böjda tupphanden.

Böjd sprethand (CIRKEL-STOR)

betecknar primärt två-dimensionella inanimata entiteter med cirkel-format utseende i större format som väggklocka, vägg- och taklampa (gärna av plafondtyp) och jultallrik.

(7.23) $\cap \text{y} \uparrow \bar{x}$ (CIRKEL-STOR+BEFINNA-PÅ)

NY LAMPA $\cap \text{y} \uparrow \bar{x}$

..... en ny lampa i taket.

Böjda sprethanden utgörs av att fingrarna är spretade och raka i inre knogarna och något böjda i både mellanknogarna och yttersta ledens. Den klassifikatorn betecknar vanligen cirkelformade entiteter av större format som väggklocka och taklampa.

Om vi jämför böjd sprethand med klohand kan det tyckas som om storleken hos entiteter spelar in vid val av handform. Men det behöver inte vara så. Om vi tänker oss ett askfat av samma storlek som en väggklocka, skulle ändå inte böjd sprethanden väljas utan klohanden vid beteckningen av askfatet. Valet av klassifikatorn växlar inte i enlighet med askfatets storlek utan i enlighet med vad entiteten askfat normalt betecknas med. Handen väljs för en kategori entiteter av prototypisk storlek, dvs. klohand väljs begränsat till entiteter man normalt greppar med klohand. Böjd sprethand

är begränsad till entiteter som normalt är för stora att greppa med klohand.

Böjd stor nyphand (CIRKEL-LITEN)

betecknar primärt två-dimensionella inanimata entiteter med cirkel-format utseende i mindre format som mynt och medalj.

(7.24) $\textcircled{w} \uparrow \approx$ (CIRKEL-LITEN+BEFINNA-PÅ)

HA EN MYNT $\textcircled{w} \uparrow \approx$ PEK-m BORD

Det ligger ett mynt på bordet.

Böjda stora nyphanden utgörs av att tummen och pekfingret bildar en ring med övriga fingrar spretade och utsträckta. Handformen väljs ofta vid beteckning av små, runda entiteter med två-dimensionellt utseende. Skillnaden gentemot böjda tupphanden är alltså att CIRKEL-LITEN-klassifikatorn inte brukar väljas för små tre-dimensionella entiteter.

S-hand (CYLINDRISK)

betecknar primärt inanimata, cylindriska entiteter som glas, flaska, burk.

(7.25) $\cap S \uparrow \downarrow \curvearrowright$ (CYLINDRISK+FÖRFLYTTA-FRÅN+HÖG-HÖJD)

DABBA-SIG SLÅ-TILL-ENTITET $\cap S \uparrow \downarrow \curvearrowright$

... råkade slå till glaset så att det föll ner ...

S-handen utgörs av att fingrarna är raka i inre knogarna och samlade men böjda i mellanknogarna och yttersta leden. Tummen är motstålld fingrarna. S-handen väljs för entiteter som är framträdande cylindriska. Vanligen har entiteterna funktion som behållare.

Vinklad sprethand (KONKAV)

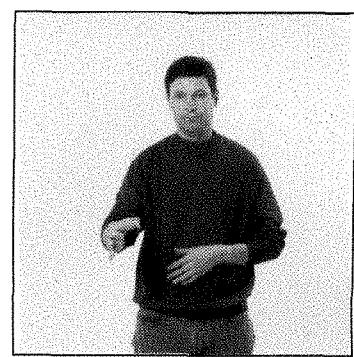
betecknar primärt inanimata entiteter med ett konkavt utseende som blomkrona och radar men även andra entiteter som pannlampa och cykellampa.

(6.20') $\textcircled{w} \hat{\cup} \approx$ (KONKAV+STATIONÄR-RÖRELSE)

BLOMMA $\textcircled{w} \hat{\cup} \approx$

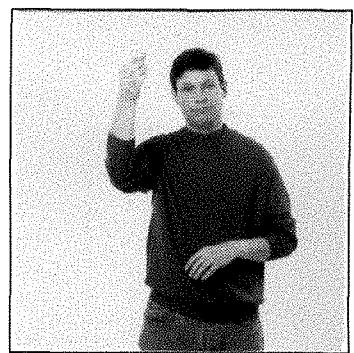
Blomman vissnade.

Klassifikatorn utgörs av att fingrarna är spretade och vinklade i inre knogarna.



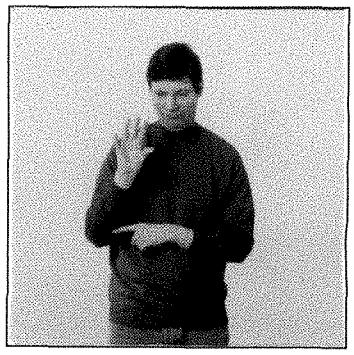
(7.24) $\textcircled{w} \uparrow \approx$

I: neutrala läget; II: runda nyphanden, framåtriktad, kontravänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

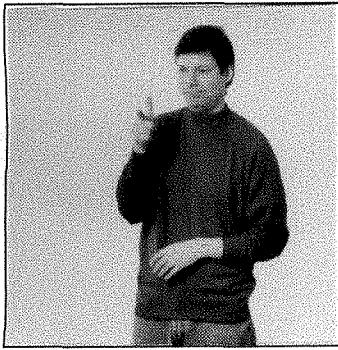


(7.25) $\cap S \uparrow \downarrow \curvearrowright$

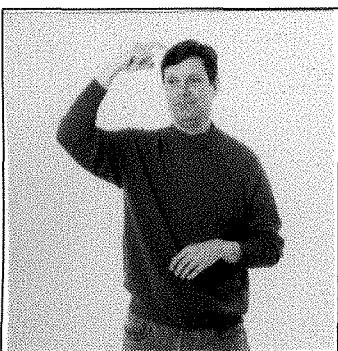
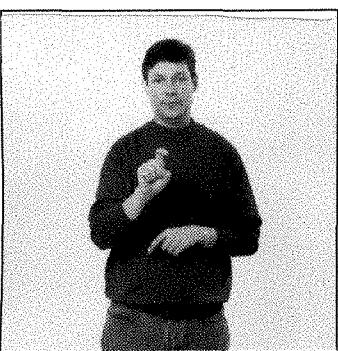
I: övre ansiktsdel; II: S-hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres med distinkt början ner under vrider upp



(6.20') $\textcircled{w} \hat{\cup} \approx$

(7.26) $\downarrow \uparrow$

I: neutrala läget; II: L-hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres fram

(6.12') $\Delta \Gamma \leftarrow \uparrow^*$ (7.3') $\Gamma \hat{\cup}^*$ (7.27) $\Gamma \uparrow \uparrow \leftrightarrow$

I: neutrala läget; II: krokfingret, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres fram under sidorörelser

L-hand (VINKELFORM)

betecknar primärt inanimata entiteter, vanligtvis verktyg, med ett vinkelformat utseende som borrmaskin, hårtork, svets och elvisp.

(7.26) $\downarrow \uparrow$ (VINKELFORMAT+FÖRFLYTTA)HÅRD BETONG $\downarrow \uparrow$

.... borrade i hård betong.

L-handen utgörs av rakt pekfinger och tumme som förhåller sig vinkelräta mot varandra. Klassifikatorn väljs vanligen för entiteter som fungerar som verktyg och som har ett utpräglat vinkelformat utseende som just en hårtork eller en borrmaskin har.

Pekfingerdyna (PRICKFORMAT)

betecknar primärt entiteter av mycket litet format, närmast prickliknande, som kontaktlins, glitter, fluga, vattendroppe men också entitet som förflyttar sig på avstånd.

(6.12') $\Delta \Gamma \leftarrow \uparrow^*$ (PRICKFORMAT+FÖRFLYTTA-TILL+NÄSA)KÄNNA VÅT $\Delta \Gamma \leftarrow \uparrow^*$

Jag kände ett regnstänk på näsan.

(7.3') $\Gamma \hat{\cup}^*$ (PRICKFORMAT+FÖRFLYTTA)SPEGEL REKTANGULÄR FLUGA $\Gamma \hat{\cup}^*$

.... en fluga kröp över spegeln

Pekfingerdynan utgörs av ett begränsat område på pekfingertoppen (den del man brukar beröra med när man exempelvis trycker på en knapp). Pekfingret brukar vara svagt böjt i mellan- och ytterknogarna. Den klassifikatorn väljs för entiteter som framträder som mycket små. Den förekommer också i polysyntetiska tecken som betecknar att en entitet förflyttar sig på avstånd, t.ex. när man sitter på en bergstop och ser en bil förflytta sig långt ner:

(7.27) $\Gamma \uparrow \uparrow \leftrightarrow$ (PRICKFORMAT+FÖRFLYTTA+KROKFORMAT-BANA)SYNS BIL $\Gamma \uparrow \uparrow \leftrightarrow$

..... såg en bil köra på en slingrig väg.

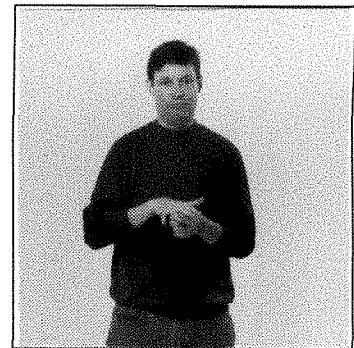
Sprethand (VÄTSKA)

betecknar primärt vätskor som t.ex. vatten och blod.

(7.28) $G \uparrow \downarrow \uparrow^* \uparrow | \downarrow^\omega$ (VÄTSKA+FÖRFLYTTA+GREPP-EN-DIM-GROV)

DABBA-SIG ÖL $G \uparrow \downarrow \uparrow^* \uparrow | \downarrow^\omega$

Ölet svämmade över glaset.



(7.28) $G \uparrow \downarrow \uparrow^* \uparrow | \downarrow^\omega$

I: knuten hand, framåtriktad, kontravänd; II: sprethand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres fram under kontakt, slås ner

(7.29) $\tilde{\gamma} \dot{\gamma}^* | \tilde{\gamma}$ (VÄTSKA+FÖRFLYTTA-FRÅN+NACKE)

BLOD $\tilde{\gamma} \dot{\gamma}^* | \tilde{\gamma}$

Det blödde från bakhuvudet.

Sprethanden utgörs av att fingrarna är spretade och utsträckta i alla knogarna.

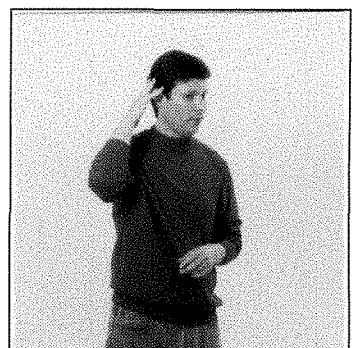
Flyghand (FLYGPLAN/TELEFON)

betecknar flygplan och telefon.

(7.30) $\dot{t} \uparrow \asymp$ (FLYGPLAN+BEFINNA-PÅ)

FLYGPLAN HA FÄRDIG $\dot{t} \uparrow \asymp$

Flygplanet stod redan där.



(7.29) $\tilde{\gamma} \dot{\gamma}^* | \tilde{\gamma}$

I: nacken; II: sprethand, uppåtriktad, framåtvänd; III: kontakt, föres ner med distinkt början

(7.31) $\dot{t} \dot{\gamma} \asymp$ (TELEFON+BEFINNA-PÅ)

POSS-c TELEFON $\dot{t} \dot{\gamma} \asymp$

Min telefon sitter på väggen.

Flyghanden utgörs av att tummen och lillfingret är utsträckta åt var sitt håll och de övriga fingrarna är böjda in mot handflatan. Handformen är en udda klassifikator som betecknar entiteter med speciell form som flygplan och telefon för deras tvärställda delar, dvs. vingarna och luren. Flygplan och telefon är de enda inanimata entiteter jag vet som betecknas med flyghanden.

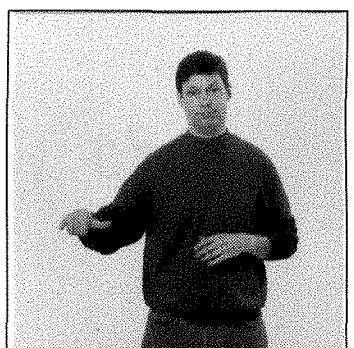
V-hand (TUDELAD)

betecknar primärt inanimata entiteter vars framträdande del har ett tadelat utseende som prästkrage och gaffeltruck men också entiteter som gaffel och kanintänder.

(7.32) $\| V \dot{\gamma} \dot{\pm} | ^*$ (TUDELAD+BEFINNA-PÅ+HALS)

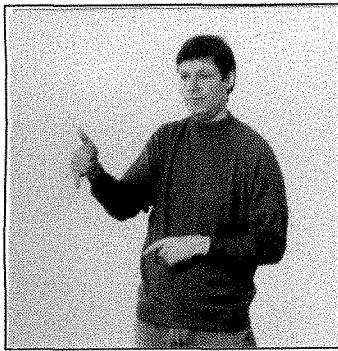
SYNS PRÄST ORSAK HA $\| V \dot{\gamma} \dot{\pm} | ^*$

Man såg på kragen att personen är präst.



(7.30) $\dot{t} \uparrow \asymp$

I: neutrala läget; II: flyghand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

(7.31) $\text{f} \uparrow \text{x}$

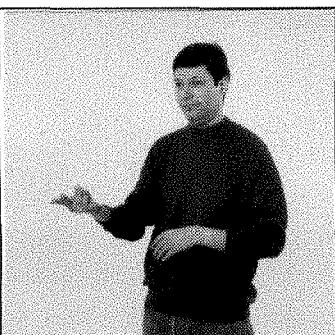
I: neutrala läget; II: flyghand, framåtriktad, kontravänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

(7.32) $\text{II} \text{V} \uparrow \text{x} | *$

I: halsen; II: V-hand, kontrariktad, nedåtvänd; III: föres kort in med distinkt avslutning, kontakt



(7.33)

(4.6') $\text{V} \uparrow \text{x}$

V-handen utgörs av pek- och långfingrar som är spretade och utsträckta utan inre böjning i inre knogarna.

Tupphand (UTSKOTT)

betecknar primärt inanima entiteter med ett utseende som tupp kam och fötter på fåglar.¹

Klassifikatorn utgörs av utsträckta och spretade pek- och långfingrar samt tumme (se 7.33).

V-hand (MÄNNISKA)

betecknar primärt människor men också människolika varelser som troll.

(4.6') $\text{V} \uparrow \text{x}$ (MÄNNISKA+HORISONTELL+BEOFINNA-PÅ)

POJKE HA $\text{V} \uparrow \text{x}$ POSS-m SÄNG

Pojken ligger på din säng.

(4.8') $\text{M} \uparrow \text{x}$ (MÄNNISKA+VERTIKAL+BEOFINNA-PÅ)²

... EN OKÄND PERSON $\text{M} \uparrow \text{x}$

... stod en främling där.

(7.34) $\text{J} \rightarrow \text{M} \uparrow \text{x} \rightarrow$ (MÄNNISKA+HORISONTELL+FÖRFLYTTA+TVÅ-DIM)

KÄMPA KRYPA MAGE $\text{J} \rightarrow \text{M} \uparrow \text{x} \rightarrow$

... kämpar sig fram krälande på magen....

(7.35) $\text{C} \uparrow \text{J} \text{V} \uparrow \text{x} \rightarrow$ (MÄNNISKA+VERTIKAL+TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA)

CIRKUS INTE $\text{C} \uparrow \text{J} \text{V} \uparrow \text{x} \rightarrow$

..... är ju ingen akrobat som kan åka moped stående på händerna.

Handformen i klassifikatorn har samma utseende som klassifikatorn ovan betecknande entiteter med tudelad del. Den utgörs också av en V-hand, dvs. spretade och utsträckta pek- och långfingrar. Valet av handformen motiveras naturligtvis av att människan har ben. Men V-handen betecknar inte här tudelad. Utsträckta pek- och långfingrar betecknar alltså

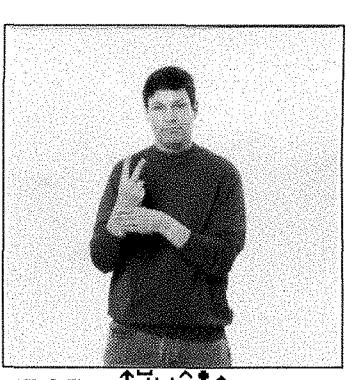
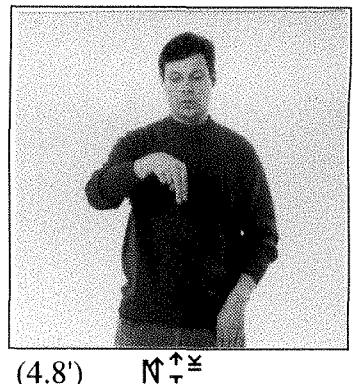
¹ Tupphanden har setts användas även för bil ($\text{V} \rightarrow$) bland ungdomar i Örebro (där det finns gymnasial utbildning för döva).

² Observera att tecknet utgörs av vinklad N-hand. I samma exempel på sid. 48 utgörs tecknet av V-hand. Skillnaden är artikulatoriskt betingad. Se vidare nedan.

inte att benen hålls isär. Om så vore, skulle benen i kors kunna betecknas med långfinger över pekfinger men någon sådan handform existerar inte som klassifikator i svenska teckenspråket. Benen i kors betecknas istället med en EN-DIM-RAK-hand i kors med annan EN-DIM-RAK-hand (eller EN-DIM-KROK-hand i kors med EN-DIM-KROK-hand). V-handen med utsträckta pek- och långfingrar betecknar hela människovarelsen med huvud, kropp och ben.

V-handen utgör en av två varianter av klassifikatorn. Den andra varianten utgörs av utsträckta pek- och långfingrar i samlad form och böjda i inre knogarna (vinklad N-hand). Den spretade formen väljs vanligen vid referens till personer i liggande position. Då hålls handen med flata sidan vänd uppåt som i $\text{V}^{\uparrow \times}$ (4.6'). Den samlade formen väljs vanligen vid referens till personer i upprättstående position. Då hålls handen med flatan vänd neråt som i $\text{N}_{\tau}^{\uparrow \times}$ (4.8').

Vid analysens början utgick jag först från att V-handen och vinklade N-handen var olika klassifikatorer. V-handen skulle då beteckna en människas största utsträckning i horisontell orientering och vinklade N-handen beteckna en människas största utsträckning i vertikal orientering. Men det blev problem med analysen därfor att V-handen även kan användas vid referens till människa när denna befinner sig med fötterna ner eller med huvudet ner och fötterna upp som i tecknet $\text{J}^{\uparrow} \text{V}^{\wedge * \uparrow}$ (7.35), dvs. entitetens största utsträckning befinner sig i vertikal orientering. Förklaringen till att människans största utsträckning i vertikal orientering kan betecknas med olika handformer är artikulatorisk. I tecknet $\text{J}^{\uparrow} \text{V}^{\wedge * \uparrow}$ (7.35) är fingrarna i V-handen inte böjda i inre knogarna utan hela handen är riktad uppåt. I den positionen är det inte svårt att hålla isär fingrarna. I tecknet $\text{N}_{\tau}^{\uparrow \times}$ (4.8') är fingrarna böjda neråt medan handen är riktad framåt. I den positionen blir fingrarna ofta mer samlade. Men sänker man handen kan man böja handen och fingrarna blir spretade. Vinklade N-handen kan också användas vid referens till människa när denna befinner i horisontell orientering som i tecknet $\text{J}^{\uparrow} \text{N}^{\wedge * \uparrow}$ (7.34) betecknande en person som ålar sig fram på magen. Då hålls vinklade N-handen med fingrarna inåt och handryggen vänd framåt och i den positionen är det artikulatoriskt naturligt att fingrarna är samlade. En annan



(7.34) $\text{J}^{\uparrow} \text{N}^{\wedge * \rightarrow}$
I: flat hand, kontrariktad, uppåtvänd; II: vinklad N-hand, nedåtriktad, kontravänd; III: föres under kontakt åt ipsi

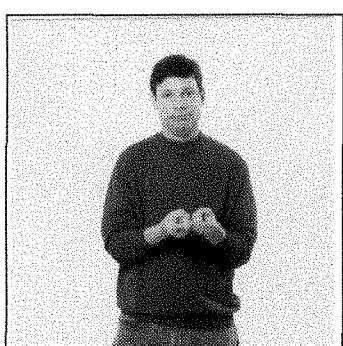
(7.35) $\text{J}^{\uparrow} \text{V}^{\wedge * \uparrow}$

I: neutrala läget; II: flat hand, framåtriktad, kontravänd; V-hand, uppåtriktad, inåtvänd; III: föres fram under kontakt

sak är att det förekommer att man betecknar mänskliga i liggande position med N-handen, dvs. med pek- och långfingrar samlade och raka i inre knogarna.

Eftersom V-handen inte bara betecknar människans största utsträckning (dvs. Dim-1) i horisontell orientering utan också i vertikal orientering och vinklade N-handen inte bara betecknar människans största utsträckning i vertikal orientering utan också i horisontell orientering samt att vinklade N-handen är ett resultat av att fingrarna är böjda i inre knogarna, dvs. handformen är artikulatoriskt betingad, är det riktigare att inte beskriva de båda handformerna som två separata klassifikatorer. Det går inte att beskriva V-handen som en klassifikator som betecknar människans största utsträckning i horisontell orientering, eftersom handformen också kan beteckna människans största utsträckning i vertikal orientering. Samma gäller för vinklade N-handen att det inte går att beskriva den som en klassifikator som betecknar människans största utsträckning i vertikal orientering, eftersom den också kan beteckna människans största utsträckning i horisontell orientering. Istället är det riktigare att beskriva de båda handformerna som att de är allomorfer till klassifikatorn med utsträckta pek- och långfingrar som betecknar en mänsklig varelse.

Fingrarna riktade neråt markerar mänskliga i upprätt position, dvs. med fötterna mot marken. Fingrarna riktade uppåt markerar mänskliga med huvudet ner och fötterna upp. Horisontell utsträckning markeras med fingrarna i horisontalplan och vanligtvis med fingrarna riktade framåt. Till skillnad från fingrarna riktade upp eller ner, är det inte lika givet att fingrar riktade framåt markerar att referenten ligger med benen riktade fram. Vi tittar på ett polysyntetiskt tecken som betecknar att många personer ligger bredvid varandra, t.ex. på en badstrand, i ex. 7.36. Aktiva V-handen förs åt sidan i ipsilateral riktning från passiva V-handen.

(7.36) $\ddot{V} \uparrow V \uparrow \rightleftharpoons | \rightarrow$

I: V-hand, framåtriktad, uppåtvänd; II: V-hand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning, föres åt ipsi

(7.36) $\ddot{V} \uparrow V \uparrow \rightleftharpoons | \rightarrow$ MÄNNISKA+MÅNGA+BEFINNA-PÅ+

MÄNNISKA)

MASSOR FOLK $\ddot{V} \uparrow V \uparrow \rightleftharpoons | \rightarrow$

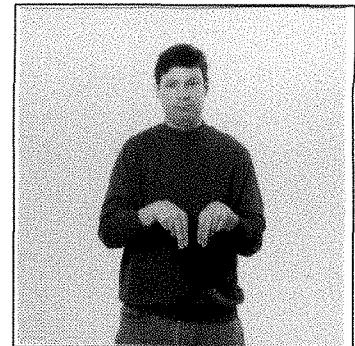
Många mänskliga låg intill varandra.

Det polysyntetiska tecknet uttrycker att många personer ligger bredvid varandra men implicerar inte att alla gör det med benen eller huvudet riktade åt samma håll. Det kan de göra men det är inte nödvändigtvis så. Det gäller även vid referens till två personer (samma handuppsättning som i $\ddot{V} \uparrow V \uparrow \dot{\chi} \rightarrow$ (7.36) men båda händerna förs kort ner med distinkt avslutning). Med fingrarna riktade neråt, som i ex. 7.37, är sannolikheten mycket större att alla står med fötterna på marken.

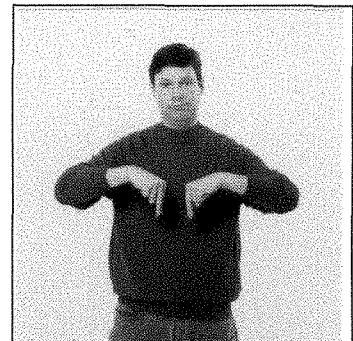
- (7.37) $\ddot{M} \uparrow M \uparrow \dot{\chi} \rightarrow$ (MÄNNISKA+MÅNGA+BEFINNA-PÅ+
MÄNNISKA)
MYCKET FOLK $\ddot{M} \uparrow M \uparrow \dot{\chi} \rightarrow$
Många människor stod bredvid varandra.

Det är människans naturliga position. Samma naturlighet finns inte för vart kvinnan har benen eller huvudet riktade när hon ligger. Enda undantaget, kanske, är när vinklade N-händer används som i tecknet $J \uparrow M \dot{\chi}^* \uparrow$ (7.34'). Där implicerar attityden att benen är riktade mot den tecknande även när vi byter ut rörelsen fram mot kort rörelse ner för befintlighet, t.ex. i 'kvinnan ligger på magen'. För att summera vill jag påstå att det inte tycks finnas någon given koppling mellan utsträckta pek- och långfingrars riktning och referentens orientering utan vi tolkar fingrarnas riktning utifrån våra kunskaper om kvinnokroppens naturliga positioner i rummet. Men när fingerriktningen implicerar något om kroppens position, då markerar pek- och långfingrets riktning benens, och därmed kroppens, orientering i rummet.

Om vi tittar tillbaka på tecknet $\ddot{V} \uparrow V \uparrow \dot{\chi} \rightarrow$ (7.36), säger inte det polysyntetiska tecknet heller något om huruvida referenterna ligger på ryggen eller på magen. Handflatan vänd uppåt implicerar ingenting om att referenterna intar ryggläge eller ligger på magen. Samma gäller det polysyntetiska tecknet i $\ddot{M} \uparrow M \uparrow \dot{\chi} \rightarrow$ (7.37). Det säger inte något om ifall referenterna står med ansiktena vända bort från upplevelaren eller med ansiktena vända mot upplevelaren. Vi tittar på en annan verbkonstruktion med två vinklade N-händer som hålls mot varandra som i ex. 7.38:

(7.37) $\ddot{M} \uparrow M \uparrow \dot{\chi} \rightarrow$

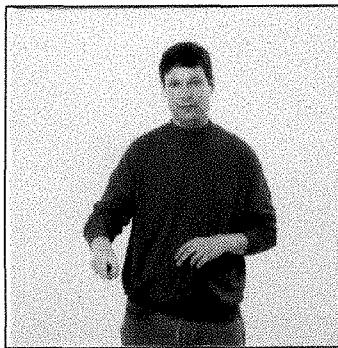
I: vinklad N-hand, framåtriktad, nedåtvänd; II: vinklad N-hand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning, föres åt ipsi

(7.38) $\dot{\chi} M M \dot{\chi} \dot{\chi}$

I: neutrala läget; II: vinklade N-händer, kontrariktade, nedåtvända; III: föres kort ner med distinkt avslutning

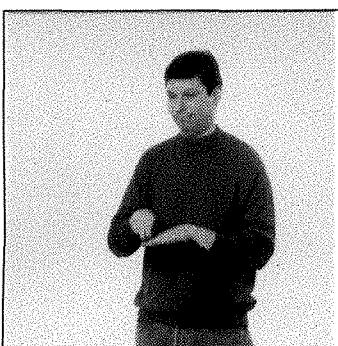
- (7.38) $\rightarrow \text{M} \text{M} \leftarrow \rightleftharpoons$ (MÄNNISKA+MÄNNISKA+BEFINNA-PÅ)
 TVÅ PERSON_{x2} $\rightarrow \text{M} \text{M} \leftarrow \rightleftharpoons$
 Två personer står mittemot varandra.

Den mest naturliga tolkningen av det polysyntetiska tecknet är att det betecknar två personer som står med ansiktena vända mot varandra. Men samma verbkonstruktion kan också användas vid beteckning av två personer som står med ryggen mot varandra.

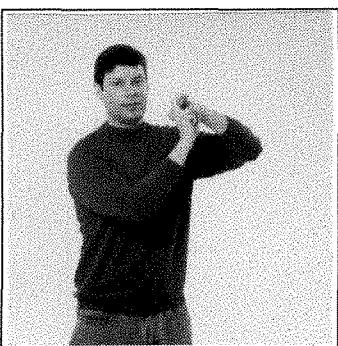


(7.39) $\cap \uparrow \rightleftharpoons$

I: neutrala läget; II: dubbekroken, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning



(5.1') $J \uparrow \cap \uparrow * | \pm | \checkmark$



(7.40) $\uparrow \xi \cap \hat{\cup} \hat{\omega}$

I: vinklade pekfingret, framåtriktad, kontravänd; II: dubbekroken, framåtriktad, uppåtvänd; III: hakning under slås fram-in

Jag påstår alltså här att inte heller attitydvridningen implicerar något om vart näsan pekar, dvs. åt vilket håll kroppens baksida eller framsida är vänd. Men när handen rör sig i någondera riktning, t.ex. i en situation där en människa kolliderar med en vägg, då markerar pek- och långfingrets framsida kroppens framsida.

Dubbelkrokhand (HOPKRUPEN-VARELSE)

betecknar primärt människor i hopkrupen ställning som sittställning men också andra animata entiteter med ben som fågel, katt och hund.

- (7.39) $\cap \uparrow \rightleftharpoons$ (HOPKRUPEN-VARELSE+BEFINNA-PÅ)
 SE INTE DÖV HA $\cap \uparrow \rightleftharpoons$
 såg inte att en döv satt där.

- (5.1') $J \uparrow \cap \uparrow * | \pm | \checkmark$ (HOPKRUPEN-VARELSE+FÖRFLYTTA-FRÅN+TVÅ-DIM)
 POJKE SAMLA-MOD $J \uparrow \cap \uparrow * | \pm | \checkmark$
 Pojken tog mod till sig och hoppade från avsatsen

- (7.40) $\uparrow \xi \cap \hat{\cup} \hat{\omega}$ (HOPKRUPEN-VARELSE+STATIONÄR-RÖRELSE+EN-DIM-RAK)
 BARN LEKA $\uparrow \xi \cap \hat{\cup} \hat{\omega}$
 Barnet hänger knäveck

- (1.10') $\uparrow \xi \cap \uparrow \rightleftharpoons | *$ (HOPKRUPEN-VARELSE+BEFINNA-PÅ+EN-DIM-RAK)
 FÅGEL EN KVAR $\uparrow \xi \cap \uparrow \rightleftharpoons | *$
 men en fågel satt kvar på telefonrören.

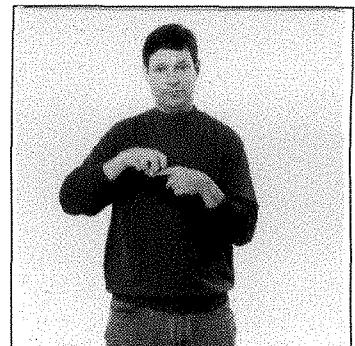
- (7.41) $J \rightarrow \cap \leftarrow \rightleftharpoons$ (HOPKRUPEN-VARELSE+BEFINNA-PÅ+TVÅ-DIM)
 KATT DÖRR TRAPPA $J \rightarrow \cap \leftarrow \rightleftharpoons$
 Det sitter en katt på trappan.

Klassifikatorn utgörs av böjda pek- och långfingrar. Den brukar väljas vid beteckning av tvåbenta varelser i hopkru- pen ställning som när människor sitter på stolar eller fåglar sitter på en telefonledning. Men den förekommer också i polysyntetiska tecken som betecknar fyrbenta djur, t.ex. 'en katt sitter på en trappavsats' eller 'en ekorre hoppar mellan träden'. Liksom med V-handen är böjda fingrarna naturligt- vis motiverade av att varelser äger ben men de betecknar inte benen i sig, som t.ex. att benen är böjda i knäna. En fågel eller en katt sitter inte med benen böjda i knäna med fötterna under sig. Dubbelkrokhanden betecknar hela varelsen med huvud, kropp och ben.

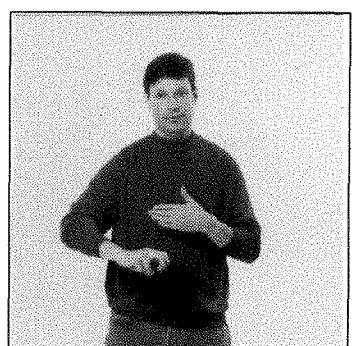
Dubbelkrokhanden hålls omärket med handflatan ner (fl_+). Det finns ett tillfälle då handflatan inte är vänd ner fast handformen fortfarande betecknar att en människa sitter med huvudet upp. Det är när man betecknar en människa sitta med ansiktet vänt inåt mot upplevaren som visas i följande exempel:

- (7.42) $\sqcap \hat{\wedge} \asymp$ (HOPKRUPEN-VARELSE+BEFINNA-PÅ)
 BARN SITTA $\sqcap \hat{\wedge} \asymp$
 Barnet satt mitt emot mig.

Då är flatan vänd inåt. Förklaringen är artikulatorisk. Det skulle krävas en exceptionell färdighet att här försöka hålla handen med attitydrikningen in och flatan ner. Anatomin gör det besvärligt. Varelser i hopkrupen ställning i upprätt orientering betecknas alltså med två allomorfer. Den ena har kombinationen dubbelkrokhand och handflata ner och den andra har kombinationen dubbelkrokhand och handflata

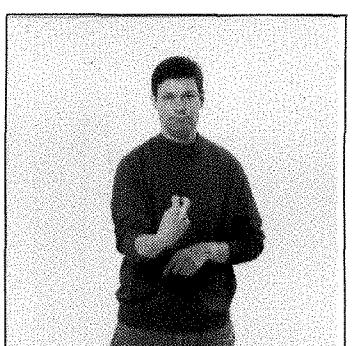


$$(1.10') \quad \mathfrak{t} \mathfrak{f} \mathfrak{u} \mathfrak{t}^{\mathfrak{x}} |^*$$



$$(7.41) \quad \vec{J}_\alpha \cdot \vec{\Omega} \stackrel{\leftarrow}{=} \times$$

I: flat hand, kontrariktad, inåtvänd; II: dubbekroken, kontrariktad, nedåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

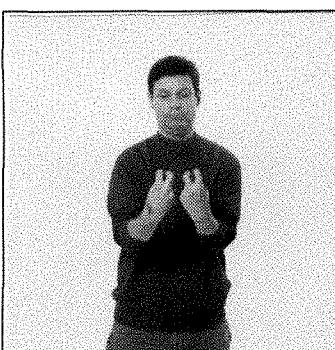


$$(7.42) \quad \hat{a}_e^k$$

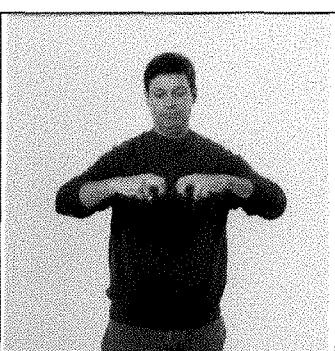
I: neutrala läget; II: dubbelkroken, uppåtriktad, inåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

(7.43) $\uparrow\text{U}\text{U}\uparrow\text{Y}|<$

I: neutrala läget; II: dubbekrokar, framåtriktade, nedåtvända;
III: föres kort ner med distinkt avslutning, divergerar

(7.44) $\hat{\text{U}}\text{U}\hat{\text{U}}\hat{\text{Y}}|<$

I: neutrala läget; II: dubbekrokar, uppåtriktade, inåtvända; III:
föres kort ner med distinkt avslutning, divergerar

(7.45) $\dot{\text{U}}\text{U}\text{U}\dot{\text{Y}}\text{Y}$

I: neutrala läget; II: dubbekrokar, kontrariktade, nedåtvända;
III: föres kort ner med distinkt avslutning

inåt. Den med handflatan inåt används bara vid beteckning av referenter med näsan vänd inåt mot upplevaren. Den med handflatan ner används i övriga fall.

Som synes implicerar attitydriktningen, till skillnad från V-handen, kroppens framsida eller vilket håll referenterna är vända mot även utan hjälp av handens rörelse i horisontell riktning. Vi tittar på två polysyntetiska tecken som betecknar att många personer sitter med ansiktena vända bort från upplevaren (ex. 7.43) och med ansiktena vända mot upplevaren (ex. 7.44):

(7.43) $\uparrow\text{U}\text{U}\uparrow\text{Y}|<$ (HOPKRUPEN-VARELSE+HOPKRUPEN-VARELSE
+MÅNGA+BEFINNA-PÅ)

ALLA SITTA $\uparrow\text{U}\text{U}\uparrow\text{Y}|<$

Alla satt bredvid varandra med ryggen mot mig.

(7.44) $\hat{\text{U}}\text{U}\hat{\text{U}}\hat{\text{Y}}|<$ (HOPKRUPEN-VARELSE+HOPKRUPEN-VARELSE
+MÅNGA+BEFINNA-PÅ)

ALLA SITTA $\hat{\text{U}}\text{U}\hat{\text{U}}\hat{\text{Y}}|<$

Alla satt bredvid varandra vända mot mig.

I båda polysyntetiska tecknen förs händerna åt sidorna. Tecknen betecknar inte bara att referenterna sitter bredvid varandra utan också var de har sina ansikten vända. Vart ansiktena är vända markeras med attitydriktningen. I tecknet $\uparrow\text{U}\text{U}\uparrow\text{Y}|<$ (7.43), som betecknar att ansiktena är vända bort från upplevaren, markeras detta med attitydriktningen fram. I $\hat{\text{U}}\text{U}\hat{\text{U}}\hat{\text{Y}}|<$ (7.44), som betecknar att ansiktena är vända mot upplevaren, markeras detta underordnat med attitydriktningen in. Om vi tecknar med två händer spegelvända mot varandra och med kort rörelse ner som i ex. 7.45, betecknar det polysyntetiska tecknet att två personer sitter med näsan mot varandra.

(7.45) $\dot{\text{U}}\text{U}\text{U}\dot{\text{Y}}\text{Y}$ (HOPKRUPEN-VARELSE+HOPKRUPEN-VARELSE+
BEFINNA-PÅ)

TVÅ PERSON_{x2} $\dot{\text{U}}\text{U}\text{U}\dot{\text{Y}}\text{Y}$

Två personer satt mitt emot varandra.

Den formen går inte att använda vid beteckning av 'två personer sitter med ryggen mot varandra'. Vid en sådan

situation hålls händerna ihop vid handleden, dvs. attitydriktningen ska gå åt motsatt håll, som i ex. 7.46:

- (7.46) $\leftarrow \text{U} \text{U} \rightarrow \rightleftharpoons$ (HOPKRUPEN-VARELSE+HOPKRUPEN-VARELSE+
BEFINNA-PÅ)
TVÅ PERSON_{x2} RYGG $\leftarrow \text{U} \text{U} \rightarrow \rightleftharpoons$
Två personer satt med ryggen mot varandra.



(7.46) $\leftarrow \text{U} \text{U} \rightarrow \rightleftharpoons$
I: neutrala läget; II: dubbelkrokar, ipsiriktade, nedåtvända; III: föres ner med distinkt avslutning

7.4 Agentiva klassifikatorer

De handformer som kommer att presenteras under den här kategorin visas schematiskt i figur 7.7 med semantiskt innehåll och exempel på representativa entiteter. De semantiska benämningarna på klassifikatorerna är ett försök att fånga den mest framträdande egenskapen klassifikatorn väljs i enlighet med.

(Fig. 7.7) Schema över handformer

a)	knuten hand	GREPP-EN-DIM-GROV	sejdel
b)	nyphand	GREPP-SMAL	kaffekopp
c)	A-hand	GREPP-TVÅ-DIM	papper
d)	tumvinkelhand	GREPP-TVÅ-DIM-TJOCK	bok
e)	hållhand	GREPP-TVÅ-DIM-LITEN	nyckel
f)	klohand	GREPP-OMKRETS	äpple
g)	böjd tupphand	GREPP-OMKRETS-LITEN	kol
h)	böjd sprethand	GREPP-OMKRETS-STOR	basketboll
i)	böjt långfinger	GREPP-OMKRETS-ELEGANS	vinglas
j)	S-hand	GREPP-CYLINDRISK	glas
k)	rak måtthand	GREPP-LITEN	snapsglas
l)	flat tumhand	GREPP-TJOCK	vedträ
m)	flat hand	GREPP-UNDERDEL	bricka
n)	pekfingerdyna	GREPP-PRICKFORMAD	kontaktlins

Agentiva klassifikatorer, dvs. klassifikatorer med den semantiska komponenten AGENT, väljs i enlighet med den del man håller i hos entiteten ifråga. Vanligtvis är det en del som är gjord för att hållas i eller handskas med som handtaget på en resväcka eller en fogsvans, örat på en kaffekopp, huvudet på en nyckel eller locket på en syltburk. Men det är inte

nödvändigt. Valet av handform avgörs inte alltid av delen som är formad att hållas i eller handskas med. Man kan hålla en kaffemugg som man håller ett dricksglas. En penna och en bok har ingen särskild del att hålla i. Samma gäller naturentiteter som en träpinne eller blommor. Man kan hålla en blomma i stjälken närmast under blomkronan eller längst ner. Det är beskaffenheten i delen man håller i som bestämmer valet av handform. Sen må det vara ett handtag eller inte. En blomma utan särskild avsedd greppdel refereras till med samma handform som en kaffekopp med dess örta. Båda har samma beskaffenhet. Delen man brukar hålla i, stjälken och örat, har en-dimensionellt utseende och är smal. Fogsvans, ölsejdel och blombukett har också en en-dimensionell del man håller i men av annan beskaffenhet. Den är av grövre slag och refereras därför till med annan handform.

I och med att klassifikatorn väljs i enlighet med delen man håller i och inte i enlighet med referenten själv, kan man inte av klassifikatorn utläsa vilken form eller storlek (eller annan egenskap) referenten har, såsom två-dimensionell för fogsvans och cylindrisk för ölsejdel. Man kan bara utläsa att referenten har en del man håller i som är en-dimensionell och tjock, alltså, handtagen på fogsvansen och ölsejdeln. Annat är också att en entitet kan refereras till med två olika klassifikatorer. En entitet kan i förekommande fall ha olika delar man kan hålla i. Kaffemugg är ett exempel. Den kan refereras till med samma klassifikator som ölsejdeln för örat och den kan refereras till med samma klassifikator som för ett vanligt dricksglas för den cylindriska delen.

Alltså, en agentiv klassifikator väljs i enlighet med delen man håller i hos referenten. Det är inte givet att delen i fråga alltid utgörs av ett handtag eller liknande anordning. En entitetet kan refereras till med mer än en agentiv klassifikator. Entiteter delas här in i kategorier i enlighet med egenskapen hos delen man håller i men man använder i övrigt samma klassificeringsgrunder (*shape*, *size*, osv.). Jag har inte sett någon liknande beskrivning av handformer i andra tecken-språk. T.ex. Liddell & Johnson (1988) beskriver handformer i amerikanska teckenspråket med t.ex. "*hand holds mass*", "*hand holds thin thing (paper)*" och "*hand holds small*

teacup" (ibid:31). Brennan (1990) beskriver brittiska teckenspråkets handformer med t.ex. "*holding round/spherical things*", "*holding handle*", och "*holding flat or flattish item*" (ibid:83ff). De beskriver handformerna antingen med enbart exempel på typiska entiteter eller med utseendet hos entiteterna istället för att beskriva handformerna i enlighet med egenskapen hos delen man håller i hos entiteten ifråga. Min beskrivning är mer generell än exempelvis Brennans. T.ex. beskriver hon knuten hand med ett "hålla handtag", dvs. hon begränsar innehållet till entiteter som har handtag. Jag beskriver handformen med "GREPP-EN-DIM-GROV", dvs. jag innefattar alla entiteter som har en del man håller i som är en-dimensionell av grövre slag, men även entiteter som inte har ett handtag.¹

Nu går jag över till beskrivningen av de agentiva klassifikatorerna.

Knuten hand (GREPP-EN-DIM-GROV)

betecknar primärt inanimata entiteter med en en-dimensionell del av grövre slag man håller entiteten i som kastrull, skärbräda med greppdel, ölsejdel, pekpinne, hink, fogsvans, blombukett, kylskåpsdörr (handtag), flaska (halsdelen), väska, kratta, hammare, kaffemugg, korkskruv, dörrhandtag, kniv.



(7.47) $G \leftarrow \times$ (GREPP-EN-DIM-GROV+FÖRFLYTTA-TILL)
ÖL $G \leftarrow \times$
.... ställde ner ölsejdeln ...

I: neutrala läget; II: knuten hand, kontrariktad, inåtvänd; III: föres ner med distinkt avslutning

- (7.48) $G \uparrow \uparrow \wedge$ (GREPP-EN-DIM-GROV+FÖRFLYTTA-TILL)
BLOMBUKETT $G \uparrow \uparrow \wedge$
.... räcker över blombuketten ...



(7.48) $G \uparrow \uparrow \wedge$
I: neutrala läget; II: knuten hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres fram med distinkt avslutning i bågformad bana

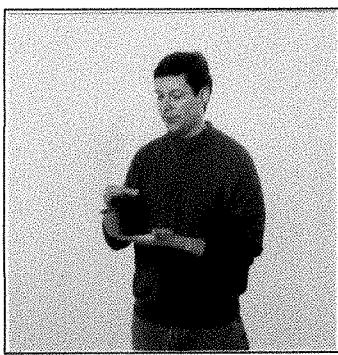
Knuten hand utgörs av att fingrarna är böjda i inre och yttre knogarna så mycket att fingertopparna har kontakt med handflatan. Tummen ligger över de krökta pek- och långfingrarna. Knuten hand refererar till entiteter vars del man håller i har ett en-dimensionellt utseende. Vad delen i övrigt har för utseende har underordnad betydelse. Den kan se ut som

¹ Engberg-Pedersen (1993) beskriver de agentiva handformerna i danska teckenspråket med t.ex. "*handle-handle-Pm*", "*handle-two-dimensional-entity-Pm*" och "*handle-lumplike-entity-Pm*" (ibid:277).

handtaget på en resväcka eller på en ölsejdel. Resväskans handtag är en-dimensionellt och rakt medan ölsejdelns är en-dimensionellt och krokformat. Klassifikatorn väljs inte i enlighet med delens största dimension utan i enlighet med de minsta dimensionerna, Dim-2 och Dim-3, som är lika varandra i utsträckningen. Också har det underordnad betydelse vad entiteterna man refererar till har för utseende. Entiteterna kan vara cylindriska som en ölsejdel eller två-dimensionella som en resväcka. Knuten hand refererar vanligen till entiteter som har viss tyngd eller vars del man håller i är av grövre format.

Nyphand (GREPP-SMAL)

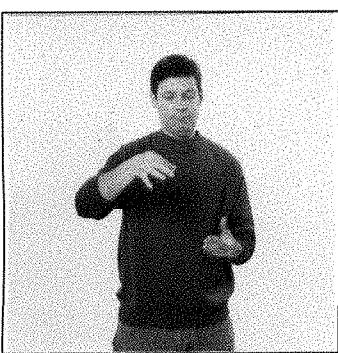
betecknar primärt inanimata entiteter med en en-dimensionell del av smalare eller tunnare slag man håller entiteten i som penna, kaffekopp (örat), blomma, cigarett, liten leksaksväska med handtag och ring men också andra entiteter med en två-dimensionell del av tunnare slag som pappersark, visitkort och frimärke.

(7.49) $J \rightarrow H_3^{\uparrow \times}$

I: flat hand, kontrariktad, uppåtvänd; II: stor nyphand, framåtriktad, kontravänd; III: föres ner med distinkt avslutning

(7.49) $J \rightarrow H_3^{\uparrow \times}$ (GREPP-SMAL+FÖRFLYTTA-TILL+TVÅ-DIM)
KAFFE $J \rightarrow H_3^{\uparrow \times}$
... ställde ner kaffekoppen ...

(4.21') $\Delta \uparrow H_3^{\uparrow \bar{x}}$ (GREPP-SMAL+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL+GREPP
-TVÅ-DIM-TJOCK)
HÄMTA PAPPER HA INUTI VÄSKA $\Delta \uparrow H_3^{\uparrow \bar{x}}$
... tog upp ett papper som fanns i väskan.

(4.21') $\Delta \uparrow H_3^{\uparrow \bar{x}}$

Nyphanden utgörs av pekfingret och tummen som vanligtvis är i kontakt med varandra vid fingerdynorna. Nyphanden förekommer i två varianter som allomorfer. Dels hålls övriga fingrar knutna, dels utsträckta och spretade. Nyphanden refererar till entiteter i enlighet med deras minsta dimension i den del man håller i. Det är enbart Dim-3 i den två-dimensionella delen man håller i som t.ex. ett pappersark och ett frimärke. Det är Dim-2 och Dim-3 i den en-dimensionella delen man håller i som t.ex. en penna och koppens ör. Annat gemensamt är att entiteterna är lätta och att hela entiteterna till övervägande del är små till omfånget.

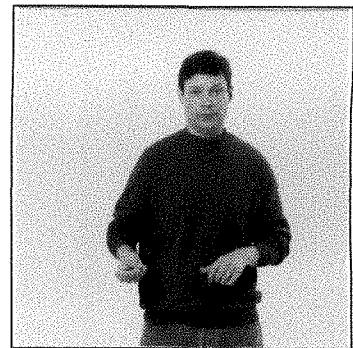
A-hand (GREPP-TVÅ-DIM)

betecknar primärt entiteter med en två-dimensionell del man håller i som papper, tallrik, tidning, skivalbum, grammofonskiva, fotografi, diskett, bok, tandskydd, löständer och skärbräda.

(5.2') $\text{A}^{\vee\triangle}$ (GREPP-TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-FRÅN)

PAPPER $\text{A}^{\vee\triangle}$

Jag lyfte på pappret.

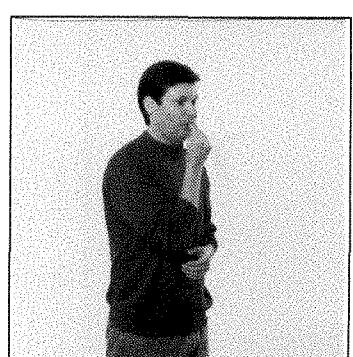


(5.2') $\text{A}^{\vee\triangle}$

(7.50) $\text{S}\text{A}_1^{\uparrow\triangleright}$ (GREPP-TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-FRÅN+MUN)

LÖSTAND $\text{S}\text{A}_1^{\uparrow\triangleright}$

.... tog ur löständerna ...



(7.50) $\text{S}\text{A}_1^{\uparrow\triangleright}$

I: mun; II: A-hand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres ner med distinkt början

A-handen utgörs av att fingrarna i samlad form är böjda i inre knogen. Tummen är motstålld fingrarna och är vanligtvis i kontakt med pek- och långfingrarnas flatsida vid ytterknogen. Klassifikatorn refererar till entiteter vars del man håller i har ett två-dimensionellt utseende. Vanligen är entiteterna själva framträdande två-dimensionella. Handformen väljs i enlighet med minsta dimensionen, Dim-3, i delen man håller i. Vanligtvis är dess utsträckning obetydlig men det blir inte ogrammatiskt när klassifikatorn väljs för tjockare entiteter som en bok eller ett tandskydd.

Tumvinkelhand (GREPP-TVÅ-DIM-TJOCK)

betecknar primärt entiteter med en två-dimensionell del av tjockare slag man håller i som bok, videokassett, kompendium, smörgås, fickplunta, pärm, mjölkförpackning, hamburgare, leksaksbil, leksaksflygplan.

(7.51) $\text{S}\text{A}_2^{\hat{\wedge}\star}$ (GREPP-TVÅ-DIM-TJOCK+FÖRFLYTTA-TILL+MUN)

HUNGRIG HAMBURGARE $\text{S}\text{A}_2^{\hat{\wedge}\star}$

.... var hungrig och åt en hamburgare.



(7.51) $\text{S}\text{A}_2^{\hat{\wedge}\star}$

I: mun; II: tumvinkelhand, uppåtriktad, inåtvänd; III: föres in med distinkt avslutning

Tumvinkelhanden liknar A-handen men öppningsgraden mellan tummen och fingertopparna är mer markerad. Ibland kan fingrarna vara något böjda i yttre knogarna. Tumvinkelhanden refererar till entiteter vars del man håller i har ett två-dimensionellt utseende och som själva vanligen är två-dimensionella. Till skillnad från A-handen säger klassifikatorn något om tjockleken, att entiteten man refererar till inte är tunn. Handformen utläses som att Dim-3 har viss utsträckning.

(7.52) $\Theta \uparrow \downarrow$

I: neutrala läget; II: hållhand, framåtriktad, kontravänd; III: föres fram med distinkt avslutning

Hållhand (GREPP-TVÅ-DIM-LITEN)

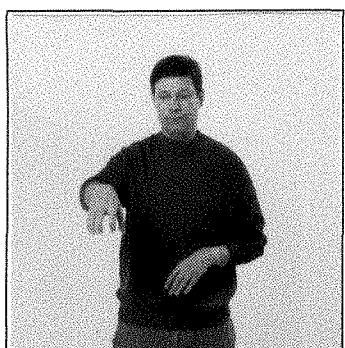
betecknar primärt entiteter med en två-dimensionell del av litet format man håller i som nyckel, oljemätsticka, bankomatkort, kniv (eggändan) men också verktyg med en en-dimensionell del som skalpell, kniv och (liten) kulhammare.

(7.52) $\Theta \uparrow \downarrow$ (GREPP-TVÅ-DIM-LITEN+FÖRFLYTTA-TILL)

BANKOMAT KORT $\Theta \uparrow \downarrow$

.. stoppade in kortet i bankomaten.

Hållhanden liknar knuten hand men pekfingret är något mer utsträckt i inre knogen och tummen hålls mot sidan av pekfingret. Klassifikatorn refererar vanligen till små entiteter vars del man håller i har ett två-dimensionellt utseende, exempelvis huvudet på en nyckel. Handformen väljs i enlighet med minsta dimensionen, Dim-3, i delen man håller i. Dimensionens utsträckning är vanligtvis obetydlig. Tjockare än nyckelhuvudets Dim-3 brukar det inte vara.

(7.53) $\Sigma \uparrow \downarrow$

I: neutrala läget; II: klohand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres in

Klohand (GREPP-OMKRETS)

betecknar primärt entiter vars del man håller i utgör omkretsen på tre-dimensionell entitet som äpple, tennisboll, glödlampa och sten, på rund två-dimensionell entitet som askfat, cirkelformad en-dimensionell entitet som armband och vridratt samt toppdelen av cylindrisk entitet som syltburk och pappersmugg.

(7.53) $\Sigma \uparrow \downarrow$ (GREPP-OMKRETS+FÖRFLYTTA)

ÄPPLER $\Sigma \uparrow \downarrow$ BITA-I-ÄPPLER

.....tog ett äpple och bet i det.

Klohanden utgörs av att fingrarna är spretade och raka i inre knogarna men böjda i mellanknogarna och yttersta leden. Handformen refererar till skilda entiteter som boll, askfat och syltburk. Gemensamt för dem är att delen man håller i och som handformen väljs i enlighet med utgör omkretsen på dem. Om vi tänker oss locket på syltburken utgör omkretsen lockets runda ytterkant. Utifrån beskrivningen med omkretsen kan man beskriva klassifikatorn som att den väljs vid referens till entiteter som äger en omkrets att hålla i. Det må sen gälla omkretsen hos entiteten själv som bollen eller hos delen av entiteten, som locket på syltburken. Entiteter som klassifikatorn refererar till är vanligen framträdande tre-dimensionella. Andra är cylindriska entiteter med rund

överdel och runda två-dimensionella entiteter. Även cirkelformade en-dimensionella entiteter som armband och liknande ringar kan utgöra referenter till klohanden. Gränsen för omkretsens utsträckning är svår att dra men principiellt torde omkretsen inte vara större än att man kan handskas med entiteten så som detta återspeglas i handformen.

Böjd tupphand (GREPP-OMKRETS-LITEN)

betecknar primärt entiteter vars del man håller i utgör omkretsen hos en liten tre-dimensionell entitet som kol, lösnäsa, pingpongball, ögonglob, på liten, rund två-dimensionell entitet eller del av entitet som knapp, värmeljus, kastrullock och liten cirkelformad en-dimensionell entitet som ring.

(7.54) $\text{ft} \hat{\text{C}} \text{T}$ (GREPP-OMKRETS-LITEN+FÖRFLYTTA-TILL)

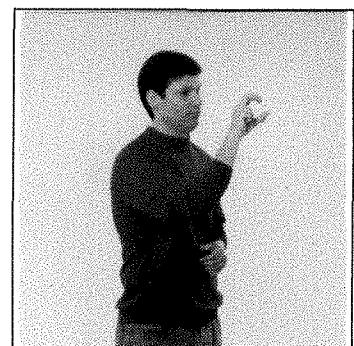
SNÖGUBBE FÅ NÄSA $\text{ft} \hat{\text{C}} \text{T}$

.. satte dit en näsa på snögubben.

(7.55) $\Delta \text{ft} \hat{\text{C}} \text{T}$ (GREPP-OMKRETS-LITEN+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL+NÄSA)

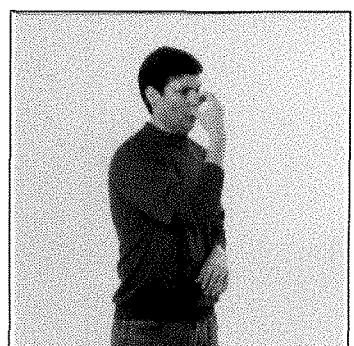
LÖSNÄSA $\Delta \text{ft} \hat{\text{C}} \text{T}$

.. drog ut lösnäsan.....



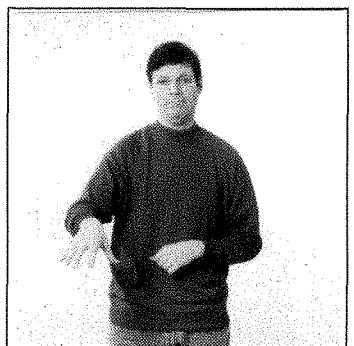
(7.54) $\text{ft} \hat{\text{C}} \text{T}$

I: neutrala läget; II: böjd tupphand, uppåtriktad, framåtvänd; III: föres fram med distinkt avslutning



(7.55) $\Delta \text{ft} \hat{\text{C}} \text{T}$

I: näsa; II: böjd tupphand, uppåtriktad, inåtvänd; III: föres fram med distinkt början och avslutning



(7.56) $\text{Y} \hat{\text{C}} \text{O}$

I: neutrala läget; II: böjd spret-hand, framåtriktad, nedåtböjd; III: hålls stilla

Böjd sprethand utgörs av tummen, pek- och långfingret som är spretade och raka i inre knogarna men böjda i mellan-knogarna och yttersta leden. Vad som beskrivits för klohanden gäller också här men med en skillnad, storleken. Böjda sprehanden refererar till entiteter som är små i formatet, mindre är en tennisbolls omkrets ungefär. Även här flyter gränsen men det huvudsakliga formatet är att entiteterna är framträdande små.

Böjd sprethand (GREPP-OMKRETS-STOR)

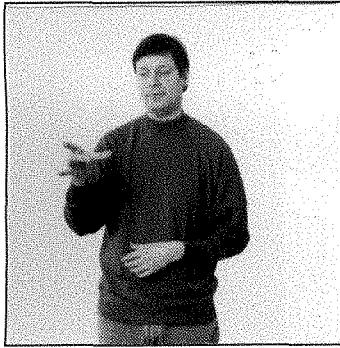
betecknar primärt entiteter vars del man håller i utgör omkretsen hos stora entiteter som basketboll eller stort askfat.

(7.56) $\text{Y} \hat{\text{C}} \text{O}$ (GREPP-OMKRETS-STOR+STILLASTÅENDE)

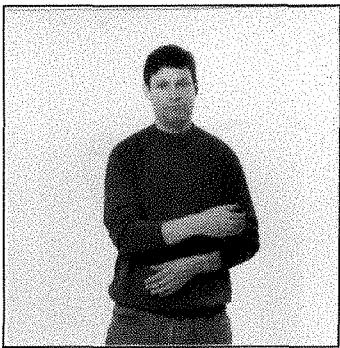
KAN BASKET/BOLL $\text{Y} \hat{\text{C}} \text{O}$

..... kan hålla en basketboll med en hand.

Klassifikatorn utgörs av spretade fingrar som är böjda i mellan- och ytterknogarna. Den väljs vanligen för entiteter



(7.57)



$$(7.58) \quad S_3^{\text{相}\wedge}$$

I: neutrala läget; II: S-hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres åt ipsi med distinkt början och avslutning i bågformad bana

som har så stor omkrets att man får sträcka på fingrarna för att kunna handskas med entiteten.

Böjt långfinger (GREPP-OMKRETS-ELEGANS)

betecknar primärt entiteter som glas och bakelser man håller med elegans och/eller försiktighet.

Klassifikatorn utgörs av böjt långfinger i alla knogarna och tummen öppet motstålld långfingret (se 7.57). Den innehåller förutom komponenterna FIGURE och AGENT också MANNER. Den väljs ofta för att uttrycka elegans och försiktighet som t.ex. när man lyfter ett vinglas eller när man tar en bakelse.

S-hand (GREPP-CYLINDRISK)

betecknar primärt entiteter med cylindrisk del man håller i som dricksglas, flaska, blomvas, syltburk, ölburk, kaffemugg men också entiteter som limpå och salami.

(7.58) $S \xrightarrow{\text{GREPP-CYLINDRISK+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL}}$

VILL INTE HA VIN S^{↑↑}[^]

Jag ville inte ha vin och ställde undan glaset.

S-handen utgörs av att fingrarna är raka i inre knogarna och samlade men böjda i mellanknogarna och yttersta leden. Tummen är motstålld fingrarna. S-handen väljs vanligen för entiteter vars del man håller i har cylindriskt format och utgör entitetens sida. Vanligtvis är entiteterna själva framträdande cylindriska och ofta fungerar de som behållare för både fasta och flytande ämnen. Men det förekommer att S-handen också väljs vid beteckning av andra entiteter som en salami eller en limpa. Storleken på det cylindriska formatet torde vanligen inte vara större än att man kan handskas med entiteten.



(6.8')

Rak måtthand (GREPP-LITEN)

betecknar primärt entiter av litet format som kötbulle, snapsglas, tändsticksask, kaka, bitsocker, gelehallon.

(6.8') **4³⁺¹** (GREPP-LITEN+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL+LINJÄR-BANA)

VILL INTE HA SNAPS ↗

Jag ville inte ha snaps och sköt undan glaset.

Klassifikatorn utgörs av att pekfingret och tummen hålls motstållda varandra med en öppningsgrad emellan. Någon fix öppningsgrad kan svårlijen förutbestämmas men snapsglasstorlek är normalfall. Pekfingret är vanligen böjt i främst inre knogen. Men viss böjning i mellanknogen och yttra leden förekommer också. Raka måtthanden förekommer också i två varianter som allomorfer. Dels hålls övriga fingrar knutna, dels raka och spretade. Det finns en tredje allomorf. Den utgörs också av pekfingret och tummen med tillägget att långfingret hålls intill pekfingret (jfr. N-mått-hand, 7.22). Klassifikatorn väljs främst för entiteters litenhet. Ofta har entiteterna tre-dimensionellt utseende eller är cylindriska.

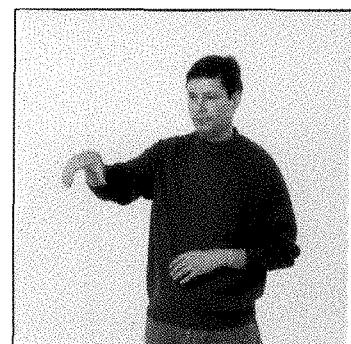
Flat tumhand (GREPP-TJOCK)

betecknar primärt entiteter med tjock del man håller i som vedträ och mycket tjock bok.

(7.59) $\text{J} \xrightarrow{\text{I}} \text{x}$ (GREPP-TJOCK+FÖRFLYTTA-TILL)

VED $\text{J} \xrightarrow{\text{II}} \text{x}$

..... lade dit ett vedträ



(7.59) $\text{J} \xrightarrow{\text{I}} \text{x}$

I: neutrala läget; II: flata tumhanden, ipsiriktad, nedåtvänd; III: föres ner med distinkt avslutning

Flata tumhanden utgörs av att tummen är mer rak i inre knogen och fingrarna mer utsträckta i inre knogarna jämfört med S-handen. Den väljs för entiteter i enlighet med deras Dim-3 som har en stor utsträckning. Klassifikatorn säger alltså något om tjockleken i delen man håller i.

Flat hand (GREPP-UNDERDEL)

betecknar primärt entiteter vars del man håller i utgör underdelen av entiteten som tallrik, skål och bricka.

(7.60) $\text{J} \xrightarrow{\text{I}} \text{x}$ (GREPP-UNDERDEL+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL)

BRICKA $\text{J} \xrightarrow{\text{II}} \text{x}$

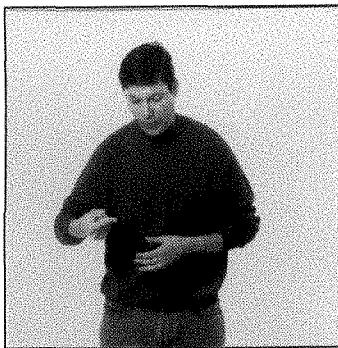
..... sträcka fram en bricka.



(7.60) $\text{J} \xrightarrow{\text{I}} \text{x}$

I: neutrala läget; II: flat hand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres fram med distinkt början och avslutning

Flata handen utgörs av att alla fingrar är utsträckta och samlade. Tummen hålls vanligtvis intill pekfingersidan. En variant är vinklad sprehand. Den utgörs av spretade fingrar som är böjda i inre knogarna (jfr. 6.20, sid. 88). Båda allomorferna väljs för entiteter vars del man håller i utgör underdelen.

(7.61) $\text{L}^{\leftarrow \wedge}$

I: öga; II: pekfingerhand, kontariktad, uppåtvänd; III: föres upp

Pekfingerdyna (GREPP-PRICKFORMAD)

betecknar primärt entiteter i mycket litet format som kontaktlins och glitter.

(7.61) $\text{L}^{\leftarrow \wedge}$ (GREPP-PRICKFORMAD+FÖRFLYTTA+ÖGA)

FÖRSIKTIG LINS $\text{L}^{\leftarrow \wedge}$

... förde linsen försiktigt mot ögat ...

Klassifikatorn utgörs av ett begränsat område på pekfingertoppen, den del man brukar beröra med när man exempelvis trycker på en knapp. Pekfingret brukar vara utsträckt. Den klassifikatorn väljs för entiteter som är framträdande mycket små.

Ytterligare om handformerna

Det finns också andra faktorer bakom valet av klassifikatorer än bara i enlighet med delen man håller i. Även vikter som t.ex. att entiteten är osedvanligt lätt eller osedvanligt tung kan påverka val av handform. Exempelvis en resväskan som är osedvanligt lätt kunde då refereras till med GREPP-SMAL istället för tillhörande GREPP-EN-DIM-GROV. Eller en penna som känns tung som bly kunde betecknas med GREPP-EN-DIM-GROV istället för GREPP-SMAL. I båda fallen väljs dock klassifikatorerna i första hand i enlighet med delen man håller i. Även om andra faktorer än form och storlek i delen man håller i spelar in, väljs ändå klassifikatorerna i enlighet med delen man håller i innan de andra faktorerna kommer in. Delen man håller i är det primära vid val av handform medan de andra faktorerna är sekundära.

7.5 Polysyntetiska tecken med dubbel artikulator

Jag har i det föregående begränsat beskrivningen av klassifikatorer till tecken som utgörs av en aktiv hand. Det bör dock påpekas att klassifikatorer även kan förekomma i tecken där båda händerna är aktiva (jfr. enkel och dubbel artikulator). De tecknen utgörs vanligen av agentiva klassifikatorer. Faktum är att man kan anta att alla agentiva klassifikatorer kan dubbleras.^{1(nästa sida)} Ett exempel på tecken med två agentiva klassifikatorer visas i ex. 7.62:

- (7.62) $\ddot{\epsilon}AA\ddot{\epsilon}\ddot{T}\dot{\epsilon}$ (GREPP-TVÅ-DIM+GREPP-TVÅ-DIM+
FÖRFLYTTA-TILL)
TAVLA $\ddot{\epsilon}AA\ddot{\epsilon}\ddot{T}\dot{\epsilon}$
..... hänger upp en tavla.

Tecknet betecknar att hänga upp en tavla. Båda klassifikatorerna tillsammans betecknar en FIGURE, tavlan. Innehållet i båda klassifikatorerna i tecknet $\ddot{\epsilon}AA\ddot{\epsilon}\ddot{T}\dot{\epsilon}$ (7.62) skiljer sig inte från en enkel klassifikator, dvs. båda betecknar tillsammans en entitet som innehar två två-dimensionella delar man håller i, utom med ett tillägg, nämligen att entiteten har en storlek som normalt fordrar två händer att handskas med. Båda händerna brukar anta samma handformer som i tecknet $\ddot{\epsilon}AA\ddot{\epsilon}\ddot{T}\dot{\epsilon}$ (7.62). Det sker vanligen när båda delarna man håller i har samma utseende, som för tavlan att båda delarna har två-dimensionellt utseende. Det behöver inte innebära att entiteten själv är symmetrisk. En tavla med asymmetriskt utseende skulle ändå kunna betecknas med samma klassifikatorer som i tecknet $\ddot{\epsilon}AA\ddot{\epsilon}\ddot{T}\dot{\epsilon}$ (7.62). Man kan alltså inte av de dubbla klassifikatorerna utläsa entitetens utseende utan bara att delarna man håller i har samma framträdande utseende.

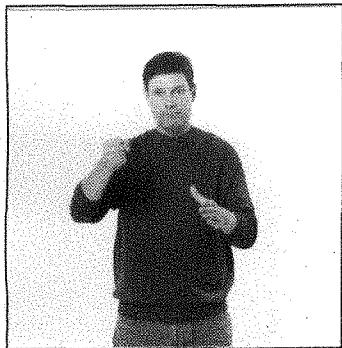
Men det är heller inte självklart att dubbla klassifikatorer betecknar en FIGURE. Tecknet $\ddot{\epsilon}AA\ddot{\epsilon}\ddot{T}\dot{\epsilon}$ (7.62) har också en inbyggd tvetydighet. Det kan också beteckna att två taylor sätts upp, dvs. att vardera klassifikator betecknar en FIGURE, att rörelsесituationen utgörs av två FIGURE-komponenter. Ser man tecknet $\ddot{\epsilon}AA\ddot{\epsilon}\ddot{T}\dot{\epsilon}$ (7.62) isolerat kan man alltså inte utläsa om de dubbla klassifikatorerna betecknar en eller två entiteter eller entitetens/entiteternas utseende. Ett man kan utläsa är utseendet hos de delar man håller i, att de har ett framträdande två-dimensionellt utseende.

Det finns tillfällen när dubbla klassifikatorer realiseras med två olika handformer som vi tidigare sett ett exempel på och som visas igen i det följande:



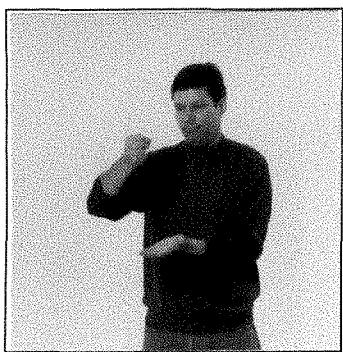
(7.62) $\ddot{\epsilon}AA\ddot{\epsilon}\ddot{T}\dot{\epsilon}$
I: neutrala läget; II: A-händer, framåtriktade, kontravända; III: föres fram med distinkt avslutning i bågformad bana

¹ Liddell & Johnson (1988) skriver att många *instrument morphemes* (jfr. agentiva klassifikatorer) har "handshape doublets" i amerikanska teckenspråket (ibid:26).

(4.20') $\overset{\uparrow}{\text{J}} \overset{\uparrow}{\text{G}} \overset{\uparrow}{\text{x}}$

(4.20') $\overset{\uparrow}{\text{J}} \overset{\uparrow}{\text{G}} \overset{\uparrow}{\text{x}}$ (GREPP-TJOCK+GREPP-EN-DIM+GROV+
FÖRFLYTTA-TILL)
BORD $\overset{\uparrow}{\text{J}} \overset{\uparrow}{\text{G}} \overset{\uparrow}{\text{x}}$
.... och ställde stävan på bordet.

Tecknet betecknar att en stäva ställs på ett underlag. Stävan betecknas med dubbla klassifikatorer bestående av flat tumhand och knuten hand. Klassifikatorerna betecknar en entitet vars båda delar man håller i har olika utseende. Ena delen utgörs av en bred del (flat tumhand) och andra delen har ett en-dimensionellt utseende (knuten hand).

(7.63) $\overset{\uparrow}{\text{J}} \overset{\uparrow}{\text{G}} \overset{\uparrow}{\text{I}} \overset{\uparrow}{\text{C}}$

I: neutrala läget; II: flat hand, framåtriktad, uppåtvänd, knuten hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres fram med distinkt början och avslutning i bågformad bana

På samma sätt som i exemplet med tavlan har det ingen betydelse att stävan har ett asymmetriskt utseende. Jag visar ett annat liknande exempel i 7.63 som betecknar en entitet med symmetriskt utseende, en plastpåse med vatten (eller t.ex. en päronformad vas):

(7.63) $\overset{\uparrow}{\text{J}} \overset{\uparrow}{\text{G}} \overset{\uparrow}{\text{I}} \overset{\uparrow}{\text{C}}$ (GREPP-UNDERDEL+GREPP-EN-DIM-GROV+
FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL)
VATTEN INUTI PLASTPÅSE $\overset{\uparrow}{\text{J}} \overset{\uparrow}{\text{G}} \overset{\uparrow}{\text{I}} \overset{\uparrow}{\text{C}}$
... höll fram en vattenfyld plastpåse.

Tecknet betecknar här 'räcka över plastpåse med vatten'. Plastpåsen med vattnet betecknas med två klassifikatorer bestående av olika handformer, flat hand och knuten hand. Klassifikatorerna betecknar att entitetens båda delar som man håller i har olika utseende. Ena delen utgörs av en underdel (flat hand) och andra delen har ett en-dimensionellt utseende (knuten hand).

Detta stöder mitt påstående att agentiva klassifikatorer inte väljs i enlighet med entiteters framträdande egenskap utan att de väljs i enlighet med utseendet hos den del eller de delar man håller en entitet i.

Det finns också exempel på tecken där båda aktiva händerna utgörs av icke-agentiva klassifikatorer, dvs. klassifikatorer utan den semantiska komponenten AGENT. Ett exempel visas i det följande:

(7.64) $\overset{\wedge}{\text{JJ}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}}$ (TVÅ-DIM+TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)

EN VÄSKA VÄSKA-ÖPPEN $\overset{\wedge}{\text{JJ}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}}$

Det låg en öppen väska framme.

Det polysyntetiska tecknet betecknar att en väska ligger öppen. Tecknet utgörs av två TVÅ-DIM-händer som vardera betecknar en väskdel, dvs. en underdel och en ovandel.

Ett annat vanligare exempel betecknar en fyrbent varelse som i följande exempel:

(7.65) $\overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}}$ (MÄNNISKA+MÄNNISKA+BEFINNA-PÅ)

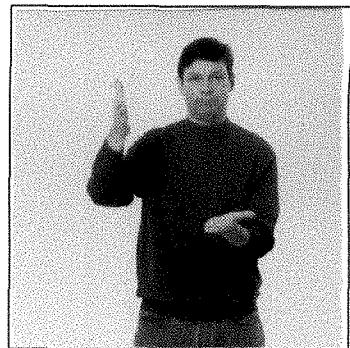
HÄST VACKER $\overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}}$

Hästen är vacker där den står.

Samma tecken kan faktiskt också beteckna två personer som står bakom varandra (jfr. tecknet $\overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}}$ (7.38) som betecknar 'två personer står mittemot varandra'). Det är alltså inte självklart att tecknet med dubbla MÄNNISKA-händer betecknar en fyrbent varelse. Det är bara av nominalfrasen 'häst' man förstår att det polysyntetiska tecknet betecknar en fyrbent varelse.

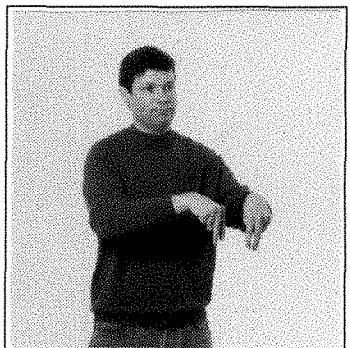
De två sista exemplen på tecken med dubbla icke-agentiva klassifikatorer som visats, $\overset{\wedge}{\text{JJ}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}}$ (7.64) och $\overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}}$ (7.65), har båda samma handformer. Något exempel på polysyntetiska tecken med dubbla icke-agentiva klassifikatorer där båda händerna antar olika handformer och som betecknar rörelsesituationer med en FIGURE-komponent är inte lätt att finna. Ett exempel som iakttagits är ett skämtsamt exempel som betecknar en orm med ben som i ex. 7.66. Det betecknas med att höger arm och pekfingerhand hålls ovanför vänster V-hand med fingrarna riktade neråt.

Däremot är det något enklare att hitta exempel på tecken med dubbla icke-agentiva klassifikatorer och där båda händerna antar olika handformer, som betecknar rörelsesituationer med två FIGURE-komponenter. Ett exempel har tidigare visats och det är följande:



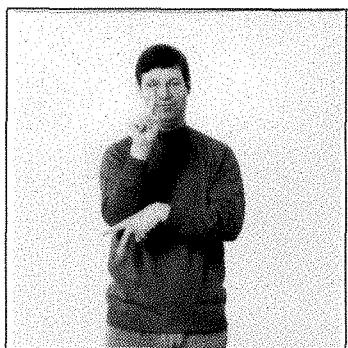
(7.64) $\overset{\wedge}{\text{JJ}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{J}}$

I: neutrala läget; II: flat hand, framåtriktad, uppåtvänd, flat hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning



(7.65) $\overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}} \overset{\wedge}{\text{N}}$

I: neutrala läget; II: vinklade N-händer, framåtriktade, nedåtvända; III: föres kort ner med distinkt avslutning



(7.66)

(7.35') $\ddot{\text{C}}\text{J}\text{V}^{\wedge *}\uparrow$ (7.35') $\ddot{\text{C}}\text{J}\text{V}^{\wedge *}\uparrow$ (MÄNNISKA+TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA)CIRKUS INTE $\ddot{\text{C}}\text{J}\text{V}^{\wedge *}\uparrow$

..... är ju ingen akrobat som kan åka moped stående på händerna.

Den ena klassifikatorn (flat hand) betecknar två-dimensiell entitet, som moped, och den andra klassifikatorn (V-hand) betecknar människa, som mopedförare.

En tredje typ av tvåhandstecken förekommer. Den består också av två samtidiga klassifikatorer. Men till skillnad från den i tecknet $\ddot{\text{C}}\text{J}\text{V}^{\wedge *}\uparrow$ (7.35') där båda är aktiva händer och båda betecknar FIGURE-komponenter i rörelsesituationen, består den tredje av en aktiv hand som betecknar FIGURE-komponenten och en passiv hand som betecknar GROUND-komponenten (jfr. enkel artikulator med andra handen som artikulationsställe). Den typen tar jag upp i nästkommande kapitel.

7.6 Klassifikatorer i andra teckenspråk

Det finns beskrivningar av klassifikatorer i andra teckenspråk. Bland de klassifikatorer som beskrivits kommer flera från amerikanska teckenspråket (Supalla, 1978, 1982, 1986; McDonald, 1982, 1983; Liddell & Johnson, 1988, Schick, 1990). Klassifikatorer i andra teckenspråk som också beskrivits är bl.a. brittiska (Brennan, 1990), italienska (Corazza, 1990), thailändska (Collins-Ahlgren, 1990) och danska (Engberg-Pedersen, 1993).¹ Min beskrivning har både likheter och olikheter med dessa beskrivningar.

Om vi börjar med indelningen, dvs. att jag delar in klassifikatorer i två huvudgrupper, har McDonald samma indelningsgrund då hon delar in amerikanska klassifikatorer i *x type of object* och *handle x-type of object*, en parallell till klassifikator och agentiv klassifikator i min beskrivning. Men skillnaden är att hon ger "*classificatory morpheme (whether 'x-type of object' or 'handle x-type of object')*" a

¹ Engberg-Pedersen (1993) beskriver inte handformer som klassifikatorer utan som "stem" i danska teckenspråket.

much more central role in the predicate" (McDonald, 1982:161) (se diskussionen ovan sid. 73). Schick delar klassifikatorerna i *CLASS* respektive *HANDLE* och Liddell & Johnson (liksom Collins-Ahlgren för thailändska teckenspråket och delvis Corazza för italienska teckenspråket, som båda i mycket bygger sin beskrivning på Liddell & Johnson) i *whole entity morphemes* respektive *instrument morphemes*, som omfattar både att handformerna representerar verktyg och att handen agerar som ett instrument (Liddell & Johnson, 1988:26).¹

Supalla har den mest detaljerade indelningen, med flera underkategorier, av de amerikanska teckenspråksforskarna. Han delar in klassifikatorerna i amerikanska teckenspråket i bl.a. *size-and-shape-specifiers* (*SASSes*, hans förkortning), *semantic classifiers* och *instrument classifiers*, som, i sistnämnda fallet, också är indelad i underkategorierna *tool classifiers* och *instrumental hand classifiers*. Den sistnämnda är en parallell till de agentiva klassifikatorerna medan de andra kan sägas vara parallell till klassifikatorerna i min beskrivning. Men en väsentlig skillnad förekommer mellan hans och min beskrivning. Det är att han beskriver *SASSes* inte som bestående "*of a single handshape morpheme, but of a group of simultaneous hand-part morphemes: each finger as well as the thumb and forearm is possible morpheme which can combine in specifiable ways to form a handshape*" (Supalla, 1986:186). Det är han mig veterligen ensam om bland andra som beskrivit klassifikatorer. I svenska teckenspråket har inte någon känd handform i polysyntetiska tecken iakttagits som kan beskrivas som flermorfemig utan alla handformer jag analyserat är enmorfemiga. Supalla har ytterligare två typer av klassifikatorer i sin beskrivning som han också är ensam om: *body classifiers* och *bodypart classifiers* (se vidare diskussionen nedan sid. 146). Brennan delar in klassifikatorerna i *descriptive classifiers* och *semantic classifiers* (jfr. klassifikatorer) samt *handling classifiers* (jfr. agentiva klassifikatorer) i brittiska teckenspråket.

¹ Engberg-Pedersen (1993) har en liknande indelning men i hennes beskrivning heter de *whole entity stems* och *handle stems*, som också inkluderar verktyg.

Genomgående är att flera av beskrivningarna delar klassifikatorerna i en kategori utan agent (jfr. t.ex. *x type of object*, *CLASS*, *whole entity morphemes*) och en kategori med agent (jfr. t.ex. *handle x type of object*, *HANDLE*, *handling classifiers*). Skillnaden ligger mest i hur man ska beskriva klassifikatorer som betecknar verktyg. Bl.a. Liddell & Johnson och Supalla sammanför verktyg-klassifikatorerna under samma huvudgrupp som de agentiva klassifikatorerna. Det kan vara förståeligt om man betänker att bakom varje verktyg brukar det finnas en agent. Själv har jag ett tag betraktat dem som en mellangrupp. Men om man ser till handformerna, betecknar de inte i enlighet med hur man handskas med verktygen utan i enlighet med verktygets utseende som t.ex. att N-handen väljs för skruvmejselns framträdande del med dess smala, två-dimensionella utseende. Supalla säger också för amerikanska teckenspråket att "*the hybridized handshapes in tool classifiers are referring to the shape of the tool rather than to the manipulating hands of the agent*" (Supalla, 1986:197). Det återstår alltså att analysera handformer som betecknar verktyg.

7.7 Sammanfattning

Jag har i avsnittet presenterat FIGURE-betecknande element i polysyntetiska tecken i svenska teckenspråket. De är uppdelade i två huvudgrupper som jag kallar för klassifikatorer respektive agentiva klassifikatorer. Jag har presenterat olika klassificeringskategorier som Allen har utkristalliserat från ett stort antal olika talade klassifikatorspråk. Av dessa kategorier har jag beskrivit klassifikatorer i svenska teckenspråket efter *material*, *shape* och *size*. Jag har också introducerat en klassificeringskategori jag kallar GREPP. Den förekommer enbart bland agentiva klassifikatorer och är den som skiljer dessa från den andra huvudgruppen klassifikatorer. Jag har gått igenom vad som menas med exempelvis framträdande en-dimensionell, vilken utsträckning som är mest framträdande och vilka andra som inte är det. Jag kallade den största utsträckningen för Dim-1, den mindre för Dim-2 (som också kan ha samma utsträckning som Dim-1) och den minsta för Dim-3 (som också kan ha samma utsträckning

som Dim-2). Jag har visat exempel på ett motsatsförhållande mellan den ena gruppen klassifikatorer och den andra gruppen, agentiva klassifikatorer, som t.ex. att klassifikator pekfingerhand väljs enligt Dim-1 och dess motsats agentiva klassifikator nyphand väljs enligt Dim-2 och Dim-3. Utifrån klassificeringskategorierna och min användning av Dim-1-2-3 har jag gått igenom handform för handform. Jag har beskrivit vad de primärt betecknar för kategori entiteter med framträdande egenskaper och av teckenspråket tillskrivna egenskaper. Min beskrivning av agentiva klassifikatorer har inte baserats på utseendet hos entiteter utan på vad delen man håller i har för framträdande egenskaper. Detta skiljer min beskrivning från andra beskrivningar som beskrivit klassifikatorerna efter entiteters utseende. Slutligen har jag visat exempel på polysyntetiska tecken med dubbel artikulator som betecknar rörelsесituationer med dels en FIGURE-komponent, dels två samtidiga FIGURE-komponenter.

8 GROUND-betecknande element

Då återstår det att beskriva former som betecknar GROUND-komponenter i rörelsесituationer. De omfattar alltså de entiteter som inte betraktas vara i tillstånd av befintlighet eller förflyttning eller annan rörelsесituation, men är "*a reference-point stationary within a reference-frame, with respect to which the Figure's path or site is characterized*" (Talmy, 1985:61). Några exempel på GROUND-komponenter är 'telefonledning' (1.10'), 'land' (7.14'), 'öra' (7.2') och 'bord' (1.4'):

- (1.10') $\uparrow \ddot{\epsilon} \text{ñ} \dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ} |^*$ (HOPKRUPEN-VARELSE+BEFINNA-PÅ+EN-DIM-RAK)

FÅGEL EN KVAR $\uparrow \ddot{\epsilon} \text{ñ} \dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ} |^*$

..... men en fågel satt kvar på telefonrāden.

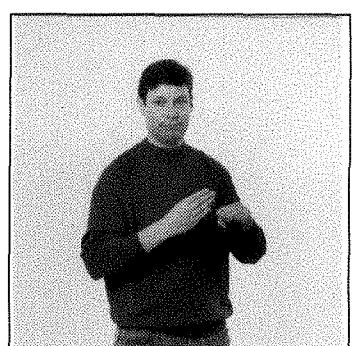


(1.10') $\uparrow \ddot{\epsilon} \text{ñ} \dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ} |^*$

- (7.14') $\text{J} \rightarrow \text{J} \dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ} |^*$ (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-TILL+BÅGFORMAD-BANA+TVÅ-DIM)

SE FISK $\text{J} \rightarrow \text{J} \dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ} |^*$

..... såg en fisk hoppa upp på land.

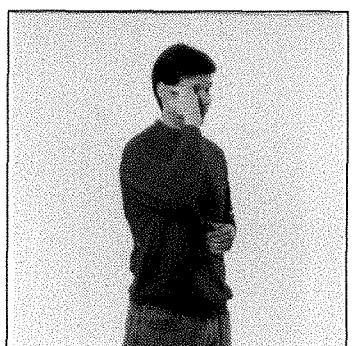


(7.14') $\text{J} \rightarrow \text{J} \dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ} |^*$

- (7.2') } $\dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ}$ (EN-DIM-RAK+BEFINNA-PÅ+ÖRA)

PENNA } $\dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ}$

Pennan satt bakom örat.

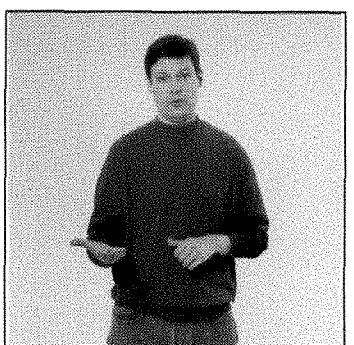


(7.2') } $\dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ}$

- (1.4') $\text{J} \dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ}$ (TVÅ-DIM+BEFINNA-PÅ)

PAPPER HA $\text{J} \dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ}$ POSS-m BORD

Pappret ligger på ditt bord.



(1.4') $\text{J} \dot{\epsilon} \ddot{\epsilon} \text{ñ}$

GROUND-komponenterna betecknas generellt med element hos aspekten artikulationsställe i svenska teckenspråket. Det är passiva handen (som pekfingerhanden i 1.10' och flata handen i 7.14'), lägen på kroppen (som örat mot vilket artikulator föres kort i 7.2') och lägen i teckenrummet, dvs. området framför den tecknandes kropp (som neutrala läget där artikulationen avslutas i 1.4').

8.1 Passiva handen

Om man ser ett polysyntetiskt tvåhandstecken med enkel artikulator och båda händerna har samma handform som

t.ex. tecknet $\overrightarrow{J} \downarrow J \uparrow \uparrow \uparrow \wedge |^*$ (7.14'), kan man ändå utläsa vilken hand som betecknar GROUND-komponenten. Det är den hand som inte agerar, dvs. passiva handen eller manuella artikulationsstället. Den betecknar GROUND-komponenter med en uppsättning handformer som t.ex. vänstra flata handen i tecknet $\overrightarrow{J} \downarrow J \uparrow \uparrow \wedge |^*$ (7.14') och vinklade pekfingerhanden i tecknet $\uparrow \uparrow \wedge \wedge \wedge |^*$ (1.10'). De väljs enligt samma grunder som handformer väljs vid beteckning av FIGURE-komponenter, dvs. i enlighet med de betecknade entiteternas framträdande egenskaper. Jag har inte funnit några exempel på att det skulle förekomma särskilda klassifikatorer för GROUND-komponenter. De betecknas därför med samma uppsättning klassifikatorer som betecknar FIGURE-komponenter. Jämför exempelvis vinklade pekfingerhanden hos passiva handen i tecknet $\uparrow \uparrow \wedge \wedge \wedge |^*$ (1.10'). Den betecknar en GROUND-komponent som är framträdande en-dimensionell, dvs. 'telefonledning'. Eller flata handen hos passiva handen i tecknet $\overrightarrow{J} \downarrow J \uparrow \uparrow \wedge |^*$ (7.14'). Den betecknar en GROUND-komponent som är framträdande två-dimensionell, dvs. ett underlag som 'land'.

Det går inte att skilja mellan om klassifikatorerna betecknar GROUND-komponenter eller FIGURE-komponenter. Skillnaden ligger istället i aspektfunktionen hos respektive hand. Passiva handen betecknar GROUND-komponenter just för att den är passiv hand, dvs. dess funktion som artikulationsställe uttrycker att den betecknar GROUND-komponenter i poly-syntetiska tecken. Aktiva handens funktion som artikulator uttrycker att den betecknar FIGURE-komponenter. Ta tecknet $\overrightarrow{J} \downarrow J \uparrow \uparrow \wedge |^*$ (7.14') som betecknar en rörelsесituation bestående av att en fisk hoppar upp på land. Tecknet består av att höger hand (flat hand, framåtriktad, kontravänd) förs upp och landar på vänster hand (flat hand, kontrariktad, nedåtvänd) som hålls stilla under artikulationen. 'Fisk' är FIGURE i situationen 'fisk hoppar upp på land'. Det uttrycks av högra handen som agerar, dvs. förs upp och landar på vänstra handen. 'Land' är GROUND i situationen. Det uttrycks med vänstra handen som artikulationsställe. Vi kan ta ett annat exempel med två polysyntetiska teckenformer som tillsammans kan sägas beteckna en rörelsесituation bestående av att en biljardboll träffar en annan biljardboll (ex. 8.1) och andra bollen rullar iväg (ex. 8.2):

(8.1) $\ddot{\text{f}} \dot{\text{f}} \dot{\text{f}} \dot{\text{f}} \dot{\text{f}} |^*$ (TRE-DIM-LITEN+FÖRFLYTTA-TILL+TRE-DIM-LITEN)

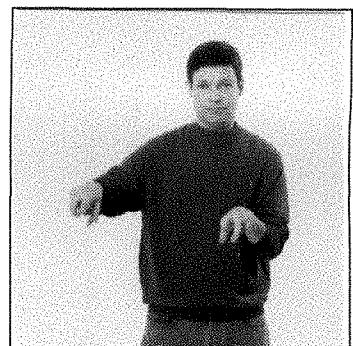
Biljardbollen träffade en annan biljardboll

(8.2) $\leftarrow |^* \dot{\text{f}} \dot{\text{f}} \dot{\text{f}} \ddot{\text{f}}$ (TRE-DIM-LITEN+FÖRFLYTTA-FRÅN+TRE-DIM-LITEN)¹

... som rullade iväg.

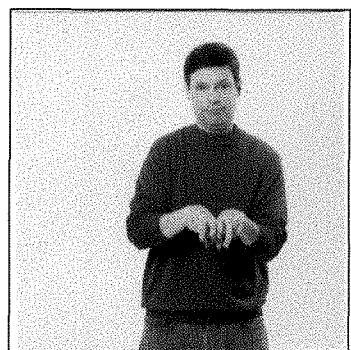
Höger hand förs mot och etablerar kontakt med vänster hand som artikulationsställe (8.1). Vid kontaktens etablerande förs vänster hand bort från högra handen som då blir artikulationsställe (8.2). Hela artikulationen sker utan avbrott, dvs. högra handens artikulation övergår i vänstra handens artikulation samtidigt som artikulationsstället övergår från vänstra handen till högra. Att hela artikulationen ger ett sammansmält intryck beror på att transportrörelse saknas. Övergången sker just där vänstra handen som artikulationsställe byts mot högra handen som artikulationsställe. Bollen som träffar är **FIGURE** i situationen 'boll träffar annan boll'. Det uttrycks med högra handen som agerar, dvs. förs mot vänstra artikulatorn (8.1). Bollen som blir träffad är **GROUND** i situationen 'boll träffar annan boll'. Det uttrycks med vänstra handen som artikulationsställe (8.1). Bollen som rullar iväg är **FIGURE** i situationen 'boll rullar från annan boll'. Det uttrycks med vänstra handen som agerar, dvs. förs från högra handen (8.2). Den boll som blir frånnullad är **GROUND** i situationen 'boll rullar från annan boll'. Det uttrycks med högra handen som artikulationsställe (8.2). Det är där man ser skillnaden, att vad respektive hand betecknar - dvs. vilken komponent i rörelsесituationen de betecknar - uttrycks med aspektfunktionen hos respektive hand, dvs. artikulator uttrycker **FIGURE** och artikulationsställe uttrycker **GROUND**. Skillnaden ser man inte i valet av klassifikator hos passiva, eller aktiva, handen.

När man kombinerar passiva handen som betecknar **GROUND**-komponenter (i forts. G-klassifikatorer) med klassifikatorer som betecknar **FIGURE**-komponenter (i forts. F-klassifikatorer) i polysyntetiska tecken som betecknar rörelsесituatio-



(8.1) $\ddot{\text{f}} \dot{\text{f}} \dot{\text{f}} \dot{\text{f}} \dot{\text{f}} |^*$

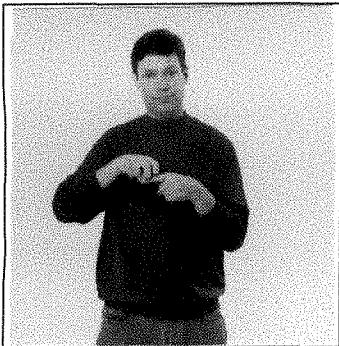
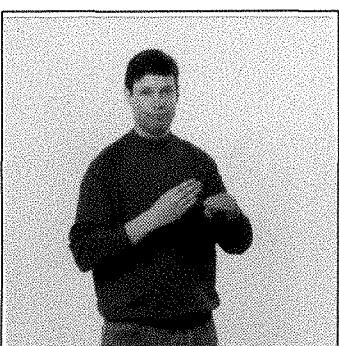
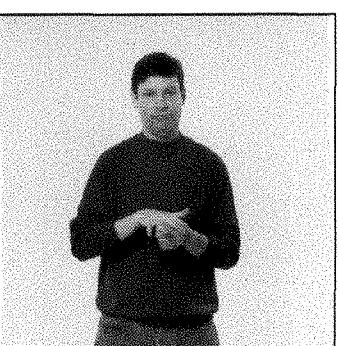
I: böjd tupphand, framåtriktad, nedåtvänd; II: böjd tupphand, framåtriktad, nedåtvänd; III: föres med distinkt avslutning åt kontra, kontakt



(8.2) $\leftarrow |^* \dot{\text{f}} \dot{\text{f}} \dot{\text{f}} \ddot{\text{f}}$

I: hö böjd tupphand, framåtriktad, nedåtvänd; II: vä böjd tupphand, framåtriktad, nedåtvänd; III: kontakt, föres med distinkt början åt ipsi

¹ Jag transkriberar spegelvänt. Transkriptionen ska läsas från höger. Högra handen bildar artikulationsställe och vänstra handen bildar artikulator.

(1.10') $\uparrow \ddot{\varepsilon} \text{ñ} \dot{\tau} \ddot{\varepsilon} |^*$ (7.14') $\text{J} \dot{\tau} \text{J} \dot{\tau} \ddot{\varepsilon} \dot{\tau} |^*$ (4.21') $\Delta \dot{\tau} \text{H} \dot{\tau} \ddot{\varepsilon}$ (7.28') $\text{G} \dot{\varepsilon} \dot{\tau} \dot{\tau} \dot{\tau} |_\vee$

ner, tycks det vara regel att G-klassifikatorer som är av den icke-agentiva typen, dvs. klassifikatorer med enbart den semantiska komponenten FIGURE, kombineras med F-klassifikatorer som också är av den icke-agentiva typen. För G-klassifikatorer som är av den agentiva typen, dvs. klassifikatorer med båda semantiska komponenterna FIGURE och AGENT, gäller att de vanligen kombineras med F-klassifikatorer som också är av den agentiva typen. Tecknen $\uparrow \ddot{\varepsilon} \text{ñ} \dot{\tau} \ddot{\varepsilon} |^*$ (1.10'), $\text{J} \dot{\tau} \text{J} \dot{\tau} \ddot{\varepsilon} |^*$ (7.14') och $\ddot{\varepsilon} \dot{\tau} \dot{\tau} \dot{\tau} |^*$ (8.1') utgör exempel på sådana tecken där båda klassifikatorerna är av den icke-agentiva typen. Ett exempel på tecken där båda klassifikatorerna är av den agentiva typen finns i 4.21'.

(4.21') $\Delta \dot{\tau} \text{H} \dot{\tau} \ddot{\varepsilon}$ (GREPP-SMAL+FÖRFLYTTA-FRÅN-TILL+GREPP-TVÅ-DIM-TJOCK)
HÄMTA PAPPER HA INUTI VÄSKA $\Delta \dot{\tau} \text{H} \dot{\tau} \ddot{\varepsilon}$
.... tog upp ett papper som fanns i väskan.

Däremot tycks det vara ovanligt i svenska teckenspråket att G-klassifikatorer av den agentiva typen kombineras med F-klassifikatorer av den icke-agentiva typen. Det enda exemplet jag hittat med sådan kombination är tecknet i 7.28' som betecknar 'ölet svämmar över glaset':

(7.28') $\text{G} \dot{\varepsilon} \dot{\tau} \dot{\tau} \dot{\tau} |_\vee$ (VÄTSKA+FÖRFLYTTA+GREPP-EN-DIM-GROV)
DABBA-SIG ÖL $\text{G} \dot{\varepsilon} \dot{\tau} \dot{\tau} \dot{\tau} |_\vee$
Ölet svämmade över glaset.

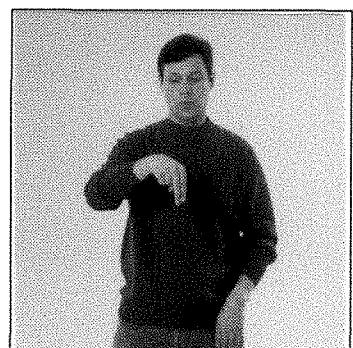
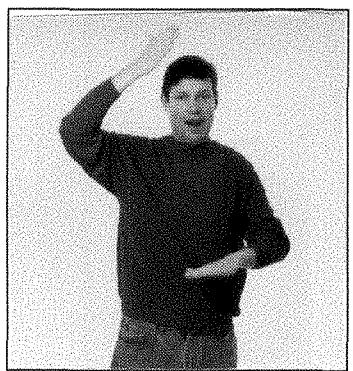
Ännu mer ovanligt tycks det vara att G-klassifikatorer av den icke-agentiva typen kombineras med F-klassifikatorer av den agentiva typen. Jag har inte hittat något exempel på tecken med sådan kombination.

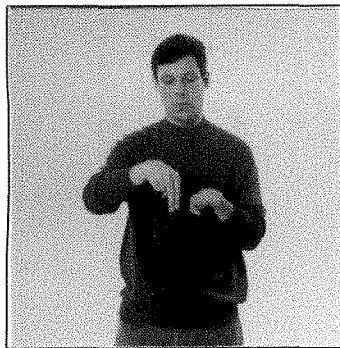
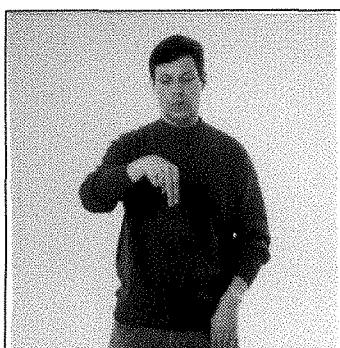
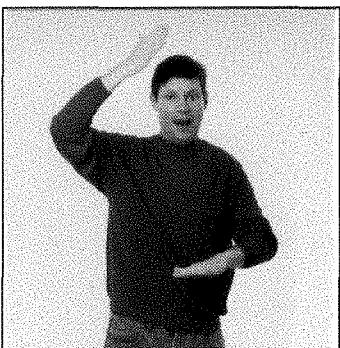
Den aktiva handen kan förekomma i olika positioner i förhållande till passiva handen. Den kan t.ex. förekomma ovanpå passiva handen som i tecknet $\uparrow \ddot{\varepsilon} \text{ñ} \dot{\tau} \ddot{\varepsilon} |^*$ (1.10') eller vid sidan av den som i tecknet $\text{J} \dot{\tau} \text{N} \dot{\tau} \ddot{\varepsilon}$ (4.16'). Aktiva handens olika positioner i förhållande till passiva handen betecknar i motsvarande grad FIGURE-komponenters relationer till GROUND-komponenter. I tecknet $\uparrow \ddot{\varepsilon} \text{ñ} \dot{\tau} \ddot{\varepsilon} |^*$ (1.10') betecknar aktiva handens position ovanpå passiva handen att FIGURE-komponenten 'fågel' befinner sig ovanpå GROUND-

komponenten 'telefonledning'. I tecknet $\ddot{J} \uparrow \dot{N} \uparrow \asymp$ (4.16') betecknar aktiva handens position bredvid passiva handen att FIGURE-komponenten 'person' befinner sig bredvid GROUND-komponenten 'bil'. Aktiva handens positioner i förhållande till passiva handen betecknar PATH-komponenten i rörelsесituationen. Den signaleras i och med förekomsten av passiva handen. Jämför (4.16') med $\dot{N} \uparrow \asymp$ (4.8') utan passiva handen. Där uttrycks inget explicit 'ovanpå' eller 'bredvid' som i tecknet $\uparrow \dot{\xi} \dot{N} \uparrow \asymp |^*$ (1.10') och i tecknet $\ddot{J} \uparrow \dot{N} \uparrow \asymp$ (4.16').

Liddell & Johnson (1988) lägger i sin preliminära analys av tecken liknande polysyntetiska tecken i amerikanska teckenspråket in en restriktion för när det är tillåtet för ena handen att förekomma ovanpå andra handen. Det är endast när handformerna hos andra handen betecknar en yta, dvs. när de utgör "*surface morphemes*". "*The only handshapes which allow another handshape to be located them are the surface handshapes*" (ibid: 25). Visst stöd för denna beskrivning får de i Supalla (1978), som delar upp GROUND i amerikanska teckenspråket i "*secondary object*" som är "*an object with respect to which the central object* (jfr. FIGURE, min anm.) *moves*" och "*ground*" som är "*a background surface on which the motion occurs*" (ibid:59). Sistnämnda "*ground*" uppfattar jag som motsvarande "*surface morpheme*".

Den beskrivningen med dess restriktion och uppdelning anser jag inte riktigt passar in på svenska teckenspråket. Jämför vänstra handformen i $J \rightarrow J \dot{\uparrow} \asymp |^*$ (7.12'). Den betecknar 'mark' i exemplet. Men den kan också beteckna 'fot' om situationen består av att en träskiva träffar foten. Denna situation betecknas med samma teckenform som $J \rightarrow J \dot{\uparrow} \asymp |^*$ (7.12'), dvs. aktiva handen (betecknande 'träskiva') förs ner mot passiva handen (betecknande 'fot') (se ex. 8.4, sid. 146). Naturligtvis är det vanligt att aktiva handen förekommer ovanpå passiva handen när GROUND-betecknande entiteter utgör någon form av underlag. Men detta är inget skäl till att göra en begränsning eller uppdelning eftersom GROUND-komponenter också kan utgöras av t.ex. en fot. Dessutom är det ju inte för att GROUND-komponenten utgör ett underlag eller en yta som man håller aktiva handen ovanpå den passiva. Utan det är för att FIGURE-komponenten befinner sig

(4.16') $\ddot{J} \uparrow \dot{N} \uparrow \asymp$ (4.8') $\dot{N} \uparrow \asymp$ (7.12') $J \rightarrow J \dot{\uparrow} \asymp |^*$

(4.16') $\ddot{J} \dot{\tau} \dot{N} \dot{\tau} \dot{\times}$ (4.8') $\dot{N} \dot{\tau} \dot{\times}$ (8.3) * $\dot{J} \dot{\tau}$ (7.12') $J \dot{\tau} J \dot{\tau} \dot{\times} | *$

ovanpå eller förflyttar sig mot GROUND-komponenten. Om FIGURE-komponenten inte är ovanpå GROUND-komponenten, håller man inte aktiva handen ovanpå passiva.

G-klassifikatorerna kan inte existera oberoende av F-klassifikatorerna så som F-klassifikatorerna tillsammans med verbalrötterna kan göra gentemot G-klassifikatorerna. G-klassifikatorer förutsätter förekomsten av en F-klassifikator och en verbalrot. Jämför tecknet $\ddot{J} \dot{\tau} \dot{N} \dot{\tau} \dot{\times}$ (4.16') med tecknet $\dot{N} \dot{\tau} \dot{\times}$ (4.8') utan G-klassifikator och ex. 8.3 utan F-klassifikator. Det sistnämnda exemplet är ogrammatiskt med ensam G-klassifikator. Tecknet fordrar en F-klassifikator för att det ska bli grammatiskt, som i tecknet $\ddot{J} \dot{\tau} \dot{N} \dot{\tau} \dot{\times}$ (4.16').

(4.8') $\dot{N} \dot{\tau} \dot{\times}$ (MÄNNISKA+VERTIKAL+BEFINNA-PÅ)
... EN OKÄND PERSON $\dot{N} \dot{\tau} \dot{\times}$
... stod en främling där.

(8.3) * $J \dot{\tau}$ (TVÅ-DIM)

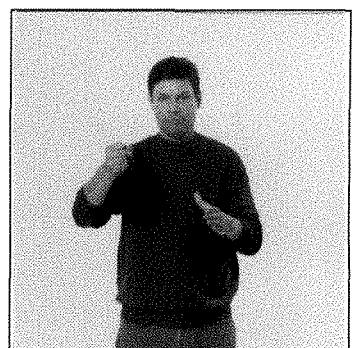
G-klassifikatorer realiseras samtidigt med att F-klassifikatorerna realiseras. Passiva handen intar hos polysyntetiska tecken, precis som hos fasta tecken, läge samtidigt med att aktiva handen intar läge för artikulation. Exempelvis i tecknet $J \dot{\tau} J \dot{\tau} \dot{\times} | *$ (7.12') intar passiva flata handen läge vid magen och aktiva flata handen intar läge i huvudhöjd samtidigt. Passiva handen intar inte läge före eller efter aktiva handen. Det är inte så att exempelvis passiva handen i tecknet $J \dot{\tau} J \dot{\tau} \dot{\times} | *$ (7.12') skulle inta läge vid magen först och aktiva flata handen därefter inta läge i huvudhöjd eller tvärtom. Det förekommer ingen sekventiell ordning mellan G-klassifikatorer och F-klassifikatorer. Båda händerna intar läge samtidigt.

G-klassifikatorer i svenska teckenspråket kombineras inte med någon verbalrot som de tycks göra i både amerikanska och danska teckenspråket. Supalla (1978) skriver att *secondary object* "is marked in a stative root" och att *ground* "is optionally marked in another stative root" (ibid: 59) och Liddell & Johnson (1988) skriver i sin preliminära analys att "*surface morphemes occur with the contact root and process roots*" (ibid: 41). Engberg-Pedersen (1993) beskriver vad

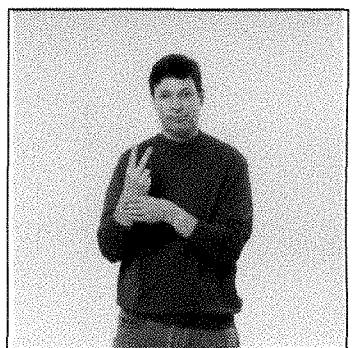
jag uppfattar vara passiva handen som "*a backgrounded verb with a HOLD morpheme*" (ibid:295) i danska teckenspråket.

Precis som i fasta tecken agerar inte passiva handen i polysyntetiska tecken under tiden som aktiva handen fullbordar artikulationen. Men jag anser inte att passiva handen hålls stilla är kirematisk och utgör en betydelsebärande del, dvs. att passiva handen kombineras med en verbalrot med rörelsearten H. För att hålls stilla hos passiva handen ska ha ett kirematiskt värde måste man kunna finna polysyntetiska tecken där G-klassifikatorer kombineras med andra rörelser än denna. Det finner jag inget övertygande stöd för i svenska teckenspråket. Därför anser jag att passiva handen hålls stilla utgör ett enda kirem (jfr. manuellt artikulationsställe) och från det ett enda morfem i form av klassifikator betecknande GROUND-komponenten i rörelsесituationen.

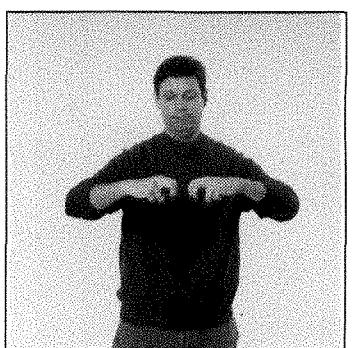
En annan sak jag också anser talar mot att G-klassifikatorer skulle kunna kombineras med någon verbalrot är att det bara är hos tecken med dubbel artikulator, dvs. tecken med två samtidiga F-klassifikatorer, som i $\overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{G}} \overset{\wedge}{\times}$ (4.20') betecknande 'ställa en ståva på ett underlag', eller, som i $\overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{V}} \overset{\wedge}{\text{H}} \overset{\wedge}{\uparrow}$ (7.35') betecknande 'person åker moped upp och ner', som jag sett andra handen agera och då alltid med samma artikulation som första handen. Det ger mig slutsatsen att om ena klassifikatorn kombineras med rörelsearten H, då måste också andra klassifikatorn kombineras med samma rörelseart H, som t.ex. i tecknet $\overset{\wedge}{\text{U}} \overset{\wedge}{\text{U}} \overset{\wedge}{\text{f}} \overset{\wedge}{\text{x}}$ (6.26') betecknande 'två personer vägrar flytta på sig'. Motsvarande finns t.ex. i tecknet $\overset{\wedge}{\text{U}} \overset{\wedge}{\text{U}} \overset{\wedge}{\text{f}} \overset{\wedge}{\text{x}}$ (7.45') betecknande 'två personer sitter mitt emot varandra', där båda klassifikatorerna var för sig kombineras med korta rörelsen.¹ Jag menar alltså att två klassifikatorer inte kan kombineras med två olika verbalrötter samtidigt. Detta tillsammans med att jag inte sett G-klassifikatorer kombineras med andra rörelser eller med samma rörelsearter som F-klassifikatorer, talar alltså emot synen att en G-klassifikator kan kombineras med en verbalrot. Den



(4.20') $\overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{G}} \overset{\wedge}{\times}$



(7.35') $\overset{\wedge}{\text{J}} \overset{\wedge}{\text{V}} \overset{\wedge}{\text{H}} \overset{\wedge}{\uparrow}$

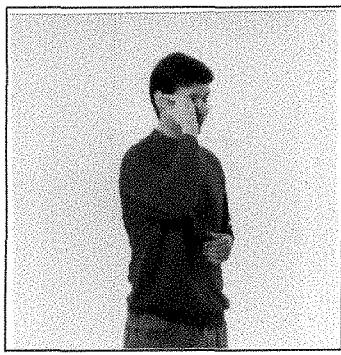


(6.26') $\overset{\wedge}{\text{U}} \overset{\wedge}{\text{U}} \overset{\wedge}{\text{f}} \overset{\wedge}{\text{x}}$

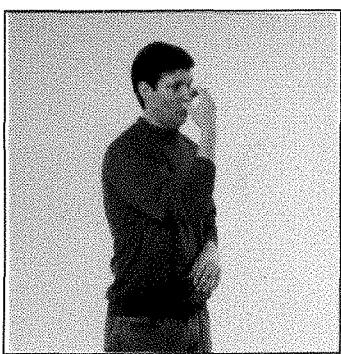
¹ Teckenformen i 7.45' skulle jag alternativt kunna betrakta som exempel på två samtidiga polysyntetiska tecken, dvs. bestå av två samtidiga FIGURE-betecknande klassifikatorer.

passiva handen tycks bäst beskrivas som ett artikulationsställe och ensam betydelsebärare i form av klassifikator betecknande GROUND-komponenter.

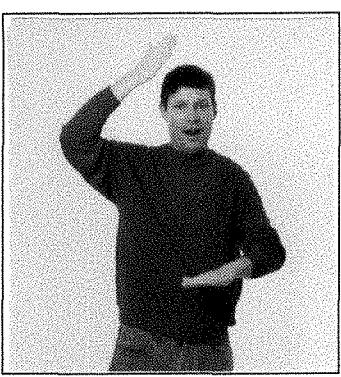
8.2 Lägen på kroppen



(7.2') $\} \uparrow \wedge \times$



(7.55') $\Delta \text{ft} \wedge \mathbb{X}$



(8.4) $J \rightarrow J \uparrow \times | *$

I: flat hand, kontrariktad, nedåtvänd; II: flat hand, framåtriktad, kontravänd; III: föres ner med distinkt avslutning, kontakt

När GROUND-komponenter utgörs av kroppsdelar eller lägen på kroppen (inkluderar även lägen för invärtes delar som nyckelben, hjärta, etc.), brukar de i regel betecknas med kroppsdelarna eller lägen på kroppen som artikulationsställe för polysyntetiska tecken. Ett exempel är artikulationsstället öra i tecknet $\} \uparrow \wedge \times$ (7.2'). Det betecknar GROUND-komponenten 'öra' i situationen 'pennan sitter instucken bakom örat'. Ett annat exempel är artikulationsstället näsa i tecknet $\Delta \text{ft} \wedge \mathbb{X}$ (7.55'). Det betecknar GROUND-komponenten 'näsa' varifrån lösnäsan dras ut. Undantag är när exempelvis 'fot' är GROUND-komponent, då kan det betecknas med en handform som i följande tecken:

- (8.4) $J \rightarrow J \uparrow \times | *$ (TVÅ-DIM+FÖRFLYTTA-TILL+TVÅ-DIM)
TRÄ HÅRD $J \rightarrow J \uparrow \times | *$
.... fick en hård träskiva rakt på foten.

Tecknet betecknar att en träskiva hamnar på foten. Foten betecknas med vänstra flata handen. Annars är det bara när kroppsdelar eller invärtes delar är FIGURE som de brukar betecknas med manuella klassifikatorer.

Hur ska man beskriva lägen på kroppen som örat och näsan morfologiskt? Är de också klassifikatorer? Supalla (1986) anser det, för han talar om "*body part classifier*" i amerikanska teckenspråket. Han skriver bl.a. att "*the signer also can use a location on his body as a body part classifier within a verb*" (ibid:194). Det är en kontroversiell fråga om läget på kroppen kan beskrivas som morfem. Liddell (1990, personlig kommunikation) t.ex. anser inte det för då skulle varje punkt på kroppen utgöra morfem. Det är dock i mycket en fråga om hur man beskriver läge på kroppen som morfem. Jag själv beskriver exempelvis hela näsområdet som ett läge. Som morfem betraktat betecknar det inte enbart mänskona åsa utan också andra näsor, nos, mule och tryne, dvs.

det betecknar området där luktapparaten sitter. T.ex. en person med ring i näsan eller en tjur med ring i mulen betecknas med samma polysyntetiska tecken (pekfingret och tummen bildar ring under näsan som i ex. 8.5). Klart är i alla fall att läget på kroppen också bidrar till det polysyntetiska tecknets slutliga betydelse tillsammans med F-klasifikatorn och verbalroten.

(8.5) $\Delta\Delta\overset{\leftarrow}{\wedge}\mid\text{H}$

I: näsa; II: nyphand, kontrariktad, inåtvänd; III: föres kort in med distinkt avslutning, hakning

8.3 Lägen i området framför den tecknande

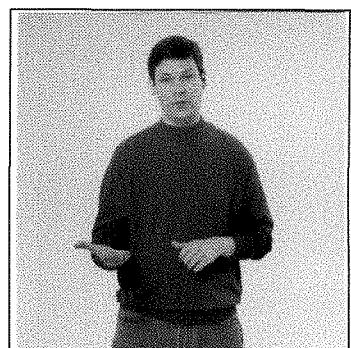
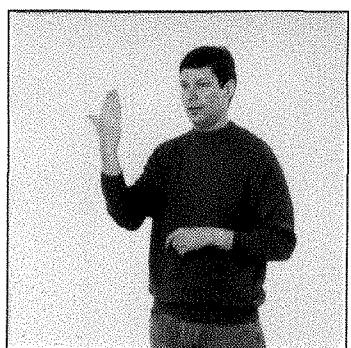
Hittills har GROUND-komponenten representerats av ett konkret element i form av antingen den passiva handen eller ett läge på kroppen. Nu ska jag över till ett mycket abstraktare element i form av lägen i området framför den tecknande som förekommer i polysyntetiska enhandstecken (och polysyntetiska tecken med dubbel artikulator) i "neutrala" artikulationsstället. Sådana tecken har en GROUND-komponent, som vanligen utgör underlag av ospecifierat slag. På vilket sätt realiseras de lägen framför den tecknandes kropp som representerar GROUND-komponenten? Lägen kan förekomma i olika plan såväl horisontellt som vertikalt. Hur kommer det fram i tecknet?

Jag börjar beskrivningen med att återigen visa de två polysyntetiska tecknen 1.4' och 4.9'.

(1.4') $J \overset{\uparrow}{\wedge} \text{X}$ (TVÅ-DIM+HORIZONTELL+BEFINNA-PÅ+
HORIZONTELLT-UNDERLAG)
PAPPER HA $J \overset{\uparrow}{\wedge} \text{X}$ POSS-m BORD
Pappret ligger på ditt bord.

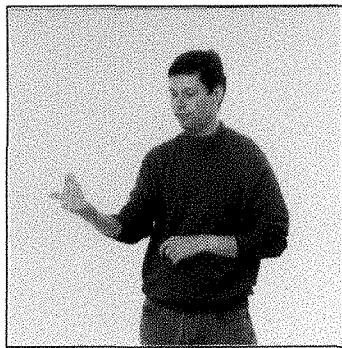
(4.9') $J \overset{\wedge}{\wedge} \bar{T}$ (TVÅ-DIM+VERTIKAL+BEFINNA-PÅ+VERTIKALT-
UNDERLAG)
TAVLA $J \overset{\wedge}{\wedge} \bar{T}$ TUMPEK-bak VÄGG
Tavlan hänger på väggen bakom mig.

Det första tecknet, $J \overset{\uparrow}{\wedge} \text{X}$, betecknar att en två-dimensionell entitet befinner sig på ett horisontellt underlag. Det andra tecknet, $J \overset{\wedge}{\wedge} \bar{T}$, betecknar att en två-dimensionell entitet befinner sig på ett vertikalt underlag.

(1.4') $J \overset{\uparrow}{\wedge} \text{X}$ (4.9') $J \overset{\wedge}{\wedge} \bar{T}$

Läget är det delområde framför den tecknande där handen finns vid rörelsens distinkta avslutning (eller början, se ex. 1.5'). Läget realiseras alltså när rörelsen avslutas distinkt och representerar då en GROUND-komponent i polysyntetiska enhandstecken (och polysyntetiska tecken med dubbel artikulator). Lägen kan vara i olika nivåer. I tecknet $J\overset{\uparrow}{I}\approx$ (1.4') är läget ungefär en underarmslängd framför kroppen i nivå med högra sidan av magen. I tecknet $J\hat{N}\bar{T}$ (4.9') är läget ungefär något mer än en underarmslängd framför kroppen i ögonhöjd.

Läget kan vara i olika plan. Vilket plan underlaget förekommer i, horisontellt eller vertikalt, kommer fram av rörelseriktningen. Att entiteten befinner sig på ett horisontellt underlag visas i tecknet $J\overset{\uparrow}{I}\approx$ (1.4') av att artikulatoren förs (vinkelrätt ner) mot det horisontella planet. Att entiteten befinner sig på ett vertikalt underlag visas i tecknet $J\hat{N}\bar{T}$ (4.9') av att artikulatoren förs (vinkelrätt fram) mot vertikala planet. Att det förhåller sig så att underlagets plan bestäms av rörelseriktningen hos tecknen och inte av t.ex. attityden hos artikulatoren - vilket man kan få intryck av i teckenexemplet, eftersom artikulatoren hålls horisontellt i tecknet $J\overset{\uparrow}{I}\approx$ (1.4') och vertikalt i tecknet $J\hat{N}\bar{T}$ (4.9') - kan man se av det polysyntetiska tecken som visas i följande exempel:

(8.6) $\wedge\overset{\uparrow}{I}\approx$

I: neutrala läget; II: vinkelhand, framåtriktad, uppåtvänd; III: föres kort ner med distinkt avslutning

(8.6) $\wedge\overset{\uparrow}{I}\approx$ (TVÅ-DIM+VERTIKAL+BEFINNA-PÅ+HORISONTELLT-UNDERLAG)

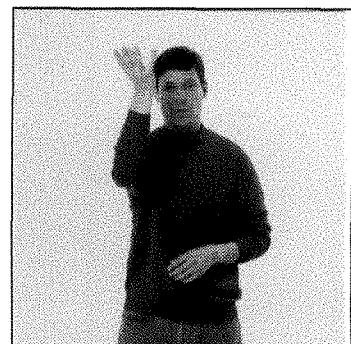
HA FOTO $\wedge\overset{\uparrow}{I}\approx$ POSS-c BORD

Jag har ett fotografi stående på mitt bord.

Tecknet betecknar precis som i tecknet $J\overset{\uparrow}{I}\approx$ (1.4') att en två-dimensionell entitet befinner sig på ett underlag i horisontellt plan. Artikulatoren förs kort ner med distinkt avslutning på samma sätt som artikulatoren i tecknet $J\overset{\uparrow}{I}\approx$ (1.4'). Enda skillnaden är att entiteten i tecknet $\wedge\overset{\uparrow}{I}\approx$ (8.6) befinner sig i vertikal orientering (stående) och i tecknet $J\overset{\uparrow}{I}\approx$ (1.4') i horisontell orientering (liggande). Den skillnaden utläser man av attityden hos respektive artikulator. Attitydriktningen är upp i tecknet $\wedge\overset{\uparrow}{I}\approx$ (8.6) och fram i tecknet $J\overset{\uparrow}{I}\approx$ (1.4').^{1(nästa sida)}

Alltså, distinkt avslutning betecknar GROUND-komponenten underlag av ospecifierat slag. Rörelseriktningen (vinkelrät mot planet) uttrycker vilket plan underlaget befinner sig i, horisontellt eller vertikalt. Rörelseriktning upp förekommer också och uttrycker också horisontellt underlag men underifrån som i tecknet $\cap \pm \uparrow \bar{x}$ (7.23'), betecknande att en lampa sitter i innertaket.

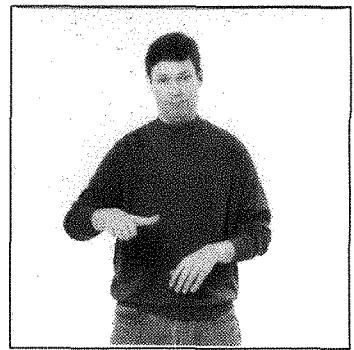
(7.23') $\cap \pm \uparrow \bar{x}$ (CIRKEL-STOR+BEFINNA-PÅ+HORISONTELLT-UNDERLAG)
 NY LAMPA $\cap \pm \uparrow \bar{x}$
 en ny lampa i taket.

(7.23') $\cap \pm \uparrow \bar{x}$

Beskrivningen har hittills enbart kretsat kring polysyntetiska tecken med verbalrötter som betecknar befintlighet men kan tillämpas även på tecken med verbalrötter som betecknar förflyttning. Ett sådant exempel är tecknet $A \check{v} \times$ (1.6'), som betecknar 'förflytta en entitet mot ett horisontellt underlag'. Det utgörs av rörelsearten föres med distinkt avslutning och med riktning ner.²

Också rörelseriktning vid föres med distinkt början uttrycker GROUND-komponenten 'ospecifierat underlag'. Då markeras underlaget i olika plan av rörelseriktningen vinkelrät från planet. Ett exempel på det är tecknet $J \uparrow \wedge$ (1.5') som betecknar att en entitet förflyttar sig från ett horisontellt underlag. Det utgörs av rörelseart föres med distinkt början och riktningen är (vinkelrät) upp.

Analysen av hur lägen framför kroppen utnyttjas för att uttrycka GROUND-komponenter är inte färdig utan bara antydd ovan. Det återstår bl.a. att beskriva aktiva handens avstånd från kroppen, armvinkeln och ögonens, dvs. blickriktningens, roll som säkert också spelar in för hur vi uppfattar handens läge framför kroppen.

(1.6') $A \check{v} \times$ (1.5') $J \uparrow \wedge$

¹ Vinkelhanden i 8.6 är betingad av artikulationen och är allomorf till flata handen. Den skulle också kunna transkriberas med attitydriktning upp och attitydvridning in, dvs. $J \hat{\wedge} \times$.

² Plan, horisontellt som vertikalt, indikeras också när artikulatorna förs jämnt med planet, t.ex. vid beteckning av 'skjuta undan ett snapsglas'.

8.4 Sammanfattning

Vad jag har presenterat är att passiva handen, kroppsdelar och lägen framför kroppen betecknar GROUND-komponenter. Passiva handen betecknar GROUND i form av klassifikator just för att den är passiv hand. GROUND-betecknande klassifikatorer har samma form som FIGURE-betecknande klassifikatorer. GROUND-betecknande klassifikatorer och FIGURE-betecknande klassifikatorer kombineras vanligen med varandra då båda är av den agentiva respektive den icke-agentiva typen. GROUND-betecknande klassifikatorer kombineras inte med någon verbalrot. Utgörs GROUND-komponenten av kroppsdelar eller lägen på kroppen, betecknas den vanligen med kroppsdelarna eller lägen på kroppen utom för fot eller hand som kan betecknas med en G-klassifikator. GROUND-komponenter som representeras av lägen i området framför den tecknandes kropp utgörs vanligen av ett underlag i endera horisontalplan eller vertikalplan. Lägen realiseras i den distinkta delen av rörelsen. Skilda plan anges med rörelseriktning vinkelrät mot eller från planet.

9 Slutord

Jag har beskrivit polysyntetiska tecken som betecknar rörelsесituationer med befintlighet, förflyttning, stationär rörelse och stillastående i svenska teckenspråket. Beskrivningen av deras morfemstruktur har koncentrerats till element som betecknar de semantiska komponenterna MOTION, FIGURE och GROUND. Den fjärde semantiska komponenten, PATH, har jag tidigare sagt inte ingår i min beskrivning av polysyntetiska tecken. Men jag ska nämna några exempel på element som jag anser fungerar som representanter för PATH-komponenten. Ett av dem har jag redan nämnt. Det är aktiva handens position i förhållande till passiva handen (se sid. 143). Det elementet betecknar FIGURE-komponentens placering i förhållande till GROUND-komponenten. Om händernas relationer finns ytterligare att analysera. Bl.a. behöver man beskriva händernas avstånd från varandra. Det är skillnad i betydelse om händerna befinner sig intill varandra eller om de befinner sig en armlängd från varandra. Ett annat element jag anser också kan ha en PATH-betecknande funktion är rörelsebanans riktning som upp, fram eller åt höger.

Jag har i kapitlet om MOTION-delen gett några exempel på MANNER-betecknande element i form av dels attityd som betecknar befintlighet i icke-typisk orientering (sid. 75ff), dels rörelsebanor som betecknar förflyttningsbanor och dels vridrörelser som betecknar förflyttningssätt (sid. 84ff). De är inte de enda exemplen på MANNER-betecknande element som kan finnas i polysyntetiska tecken. Ett annat exempel som också kan fungera som MANNER-betecknande är attityden, som skulle beteckna entiteters orientering i rummet, som t.ex. att en bok 'ligger' eller 'står', dvs. hur dess största utsträckning är orienterad i rummet (jfr. diskussionen sid. 101ff). Jag har inte nämnt det tidigare men beskrivningen av attityden som betecknar människors orientering i rummet (sid. 116ff och 120ff), både vad gäller den största utsträckningen och varför näsan är riktad, skulle alltså också kunna vara ett exempel på MANNER-betecknande element. Andra typer av element jag också tänkt på kan ha en MANNER-betecknande funktion är hastigheten i handens rörelser och

orala komponenter. De tillför beteckningen av rörelsесituationen en ytterligare dimension av adverbiell karaktär.

Jag har endast i begränsad omfattning berört morfemens distribution. I GROUND-avsnittet gav jag exempel på kombinationer mellan passiva handen, som betecknar GROUND, och aktiva handen, som betecknar FIGURE (sid. 141ff). I beskrivningen av VARELSE-klassifikatorn har jag påstått att den inte förekommer i polysyntetiska tecken som betecknar befintlighet (sid. 106). Men i övrigt har jag inte lämnat någon utförlig beskrivning av vilka andra kombinationsrestriktioner som förekommer i polysyntetiska tecken, som exempelvis den sparsamma förekomsten av agentiva klassifikatorer i tecken som betecknar befintlighet.

Det finns många element att analysera och beskriva, liksom deras kombinationer med varandra, i polysyntetiska tecken. De element jag beskrivit utgör bara en del av vad som finns. Polysyntetiska tecken besitter en komplexitet som är utmanande för en teckenspråksforskare och en källa till många kommande beskrivningar.

Litteraturförteckning

Allan, K. (1977): Classifiers. *Language*, Vol. 53:2, 285-311

Ahlgren, I. & Ozolins, B. (1983): Att översätta till teckenspråk. I: Engwall, E. & af Geijerstam, R. (utg.), *Från språk till språk*. Lund: Studentlitteratur, 213-229

Andersson, S.R. (1985): Typological distinctions in word formation. I: Shopen, T. (ed.), *Language typology and syntactic description, Vol III: Grammatical categories and the lexicon*. Cambridge: Cambridge University Press, 3-56

Battison, R. (1974): Phonological Deletion in American Sign Language. *Sign Language Studies* 5, 1-19

Battison, R. (1978): *Lexical Borrowing in American Sign Language*. Silver Spring, MD: Linstok Press.

Bergman, B. (1977): *Tecknad svenska*. Utbildningsforskning, nr 28. Stockholm: Liber Läromedel/Utbildningsförlaget. (Engelsk översättning: *Signed Swedish*, 1979.)

Bergman, B. (1982): Teckenspråkstranskription. *Forskning om teckenspråk X*. Stockholms universitet, Institutionen för lingvistik.

Bergman, B. (1983): Verbs and Adjectives: morphological processes in Swedish Sign Language. I: Kyle, J. & B. Woll (eds.), *Language in Sign: An International Perspective on Sign Language*. London: Croom Helm, 3-9. (Även i *Forskning om Teckenspråk XI*, 1982. Stockholms universitet, Institutionen för lingvistik.)

Bergman, B. (1987): Föreläsningsanteckningar om verbmorfologi. Stockholms universitet, Institutionen för lingvistik.

Bergman, B. (1990a): Föreläsningsanteckningar om verb och adjektiv: några morfologiska processer i det svenska teckenspråket. Stockholms universitet, Institutionen för lingvistik.

Bergman, B. (1990b): Grammaticalisation of Location. I: Edmondson, W.H. & F. Karlsson (eds.), *SLR'87. Papers from The Fourth International Symposium on Sign Language Research, Lappeenranta, Finland*. SIGNUM-Press, Hamburg, 37-56

Bergman, B. & Björkstrand, T. (1993): Kompendium i teckentranskription. Stockholms universitet, Institutionen för lingvistik.

Bergman, B. & Dahl, Ö. (i tryck): Ideophones in Sign Language? The place of Reduplication in the Tense-Aspect system of Swedish Sign Language. I: C. Bache, H. Basbøll & C.E. Lindberg (eds.), *Tense-Aspect-Actionality: New Data - New Approaches*. Mouton.

Bergman, B. & L. Wallin (1984): Satssstruktur i det svenska teckenspråket. *Forskning om teckenspråk XIV*. Stockholms universitet, Institutionen för lingvistik, 15-25. (Engelsk version: Sentence structure in Swedish Sign Language, 1985. I: W. Stokoe & V. Volterra (eds.), *SLR '83. Proceedings of the III International Symposium on Sign Language Research, Rome*. Silver Spring: Linstok Press, 217-225.)

Bergman, B. & Wikström L-Å. (1981): Svenska handalfabetet och bokstaverade tecken. Supplement till *Forskning om Teckenspråk, Videogram I*. Stockholms universitet, Institutionen för lingvistik.

Bierwisch, M. (1967): Some semantic universals of German adjectivals. *Foundations of Language, International Journal of Language and Philosophy*, Vol 3, 1-36

Brennan, M. (1990): *Word Formation in British Sign Language*. University of Stockholm, Stockholm.

Brennan, M., M.D. Colville & L.K. Lawson (1984): *Words in Hand. A Structural Analysis of the Signs of British Sign Language*. Second edition. Edinburgh British Sign Language Research Project, Edinburgh: Moray House College of Education.

Brodda, B. (1973): (K)overta kasus i svenska. *PILUS 18*. Stockholms universitet, Institutionen för lingvistik.

Clements, G.N. (1992): Autosegmental Phonology. I: W. Bright (ed.), *International Encyclopedia of Linguistics 1*. Oxford: Oxford University Press, 146-150

Collins-Ahlgren, M. (1990): Spatial-Locative Predicates in Thai Sign Language. I: C. Lucas (ed.), *Sign Language Research Theoretical Issues*. Washington, D.C.: Gallaudet University Press, 103-117

- Colville, M., Denmark, M., Mason, C., Denmark, C. & Brennan, M. (198?): Edinburgh Non-Manual Coding System (ENCS). Working paper I. Edinburgh BSL Research Project. Edinburgh: Moray House College.
- Corazza, S. (1990): The Morphology of Classifier Handshapes in Italian Sign Language (LIS). I: C. Lucas (ed.), *Sign Language Research Theoretical Issues*. Washington, D.C.: Gallaudet University Press, 71-82
- Davidson, W., L.W. Elford & H. Hoijer (1963): Athapaskan Classificatory verbs. I: *Studies in Athapaskan Languages by Harry Hoijer and others. UCPL Vol 29*. Berkeley: University of California Press, 30-41
- Engberg-Pedersen, E. (1993): *Space in Danish Sign Language. The Semantics and Morphosyntax of the Use of Space in a Visual Language*. International Studies on Sign Language and Communication of the Deaf, Vol. 19. Hamburg: SIGNUM-Verlag.
- Fischer, S. & B. Gough (1978): Verbs in American Sign Language. (En lätt reviderad artikel från 1973.) *Sign Language Studies 18*, 17-48
- Frishberg, N. (1975): Arbitrariness and Iconicity: Historical Change in American Sign Language. *Language, Vol. 51:3*, 696-719
- Goldsmith, J.A. (1990): *Autosegmental and Metrical Phonology*. Oxford: Blackwell.
- Johnson, R. E. (1990): Distinctive features for handshapes in American Sign Language. Paper presented at International Conference on Theoretical Issues in Sign Language Research, Boston.
- Johnston, T. (1989): *A•U•S•L•A•N DICTIONARY. A Dictionary of the Sign Language of the Australian Deaf Community*. Petersham: Deafness Resources, Australian Ltd.
- Klima E. & U. Bellugi (1979): *The Signs of Language*. Cambridge, Massachusetts: Harvard University Press.
- Liddell, S.K. (1983): Compound Formation Rules in American Sign Language. I: W. Stokoe & V. Volterra (eds.), *SLR '83. Proceedings of the III International Symposium on Sign Language Research, Rome*. Silver Spring: Linstok Press, 144-151

Liddell, S.K. (1984): THINK and BELIEVE. Sequentiality in American Sign Language. *Language*, Vol. 60:2, 372-399

Liddell, S.K. (1990): Personlig kommunikation.

Liddell, S.K. & R.E. Johnson (1988): An Analysis of Spatial-Locative Predicates in American Sign Language. (Reviderad version av paper presenterat vid The Fourth International Symposium on Sign Language Research, Lappeenranta, Finland.) Department of Linguistics and Interpreting, Gallaudet University. Washington D.C., Gallaudet University.

Liddell, S.K. & R.E. Johnson (1989): American Sign Language. The Phonological Base. *Sign Language Studies* 64, 195-277

McDonald, B. H. (1982): Aspects of the American Sign Language Predicate System. Unpublished doctoral dissertation, University of Buffalo, N.Y.

McDonald, B. (1983): Levels of Analysis in Sign Language Research. I: Kyle, J. & B. Woll (eds.), *Language in Sign: An International Perspective on Sign Language*. London: Croom Helm, 32-40

McIntire, M.L. (1980): Locatives in American Sign Language. Unpublished doctoral dissertation, University of California, Los Angeles.

Padden, C.A. (1983): Interaction of Morphology and Syntax in American Sign Language. Unpublished doctoral dissertation, University of California, San Diego. (Även 1988: Interaction of Morphology and Syntax in American Sign Language. New York: Garland Publishing.)

Perlmutter, D.M. (1992): Sonority and Syllable Structure in American Sign Language. *Linguistic Inquiry*, Vol. 23:3, 407-442

Sandler, W. (1986): The Spreading Hand Autosegment of American Sign Language. *Sign Language Studies* 50, 1-28

Schick, B.S. (1990): Classifier Predicates in American Sign Language. *International Journal of Sign Linguistics*, Vol. 1, No. 1, 15-40

Sjöberg, P.A. (1978): *Termer i allmän språkvetenskap. Ett systematiskt lexikon*. Akademilitteratur.

- Stokoe , W.C. (1960): Sign Language Structure. An outline of the visual communication system of the American deaf. *Studies in Linguistics, Occasional papers*, No. 8. University of Buffalo, New York.
- Stokoe, W.C., D. Casterline & C.G. Croneberg (1965): *A Dictionary of American Sign Language on Linguistic Principles*. Washington D.C.: Gallaudet College Press.
- Stokoe, W.C. (1978): *Sign Language Structure*. Revised edition. Silver Spring, MD: Linstok Press.
- Supalla, T. (1978): Morphology of Verbs of Motion and Location in American Sign Language. I: F. Caccamise & D. Hicks (eds.), *American Sign Language in a Bilingual, Bicultural Context: Proceedings of the Second National Symposium on Sign Language Research and Teaching*. Silver Spring, MD: NAD, 27-46
- Supalla, T. (1982): Structure and Acquisition of Verbs of Motion and Location in American Sign Language. Unpublished doctoral dissertation, University of California, San Diego.
- Supalla, T. (1986): The Classifier System in American Sign Language. I: C. Craig (ed.), *Noun Classes and Categorization. Typological Studies in Language* 7. Amsterdam/Philadelphia: John Benjamins Publishing Company, 181-214
- Supalla T. & E.L. Newport (1978): How Many Seats in a Chair? The Derivation of Nouns and Verbs in American Sign Language. I: P. Siple (ed.), *Understanding Language through Sign Language Research*. New York: Academic Press, 91-132
- Talmy, L. (1975): Semantics and syntax of motion. I: Kimball, J.P. (ed.), *Syntax and Semantics, Vol. 4*. New York: Academic Press. 181-238
- Talmy, L. (1985): Lexicalization Patterns: Semantic Structure in Lexical Forms. I: Shopen, T. (ed.), *Language Typology and Syntactic Description, Vol III: Grammatical Categories and the Lexicon*. Cambridge: Cambridge University Press, 57-149
- Ulfsporre, S. (1979): Pantotecken. VIII Nordiska Teckenspråksseminariet, Leksand.
- Viberg, Å. (1984): Typologisk språkjämförelse. Föreläsningsanteckningar. Stockholms universitet, Institutionen för lingvistik.

Viberg, Å. (1992): Universellt och språkspecifikt i det svenska ordförrådets organisation. *TijdSchrift voor Skandinavistiek. Jaargang 13 nummer 2*, 17-58

Vogt-Svendsen, M. (1983): *Norske Døves Tegnspråk: noen pedagogiske og språkvitenskapelige aspekter*. Trondheim: Tapir Forlag.

Wallin, L. (1982): Sammansatta tecken i svenska teckenspråket. *Forskning om Teckenspråk VIII*. Stockholms universitet, Institutionen för lingvistik. (Engelsk översättning: Compounds in Swedish Sign Language in Historical Perspective, 1983. I: Kyle, J. & B. Woll (eds.), *Language in Sign: An International Perspective on Sign Language*. London: Croom Helm, 56-68.)

Wallin, L. (1990): Polymorphemic Predicates in Swedish Sign Language. I: C. Lucas (ed.), *Sign Language Research Theoretical Issues*. Washington, D.C.: Gallaudet University Press, 133-148

Österberg, O. (1916): *Teckenspråket*. Uppsala: Alfred Perssons förlag. (Faksimilutgåva: SIH Läromedel, 1992.)

Appendix A

ARTIKULATIONSSTÄLLE

<u>Läge</u>	
{	hjässa
O	ansikte, i huvudhöjd
∩	övre ansiktsdel
U	nedre ansiktsdel
(panna
▪	öga
△	näsa
{} (huvudsida, öra
)	kind
○	mun
)	haka
□	nacke
■	hals
□	axel, vänster
■	axel, höger
↖	överarm
↖	underarm
↖	arm
□	bröst
] (höger bröstsida
[]	vänster bröstsida
□	mage, mellangärde
└	höft
└	ben

ARTIKULATOR

<u>Handform</u>
J flat hand
D D-hand
✗ sprethand
ㄣ 4-hand
ㄣ flat tumhand
Λ vinkelhand
△ tumvinkelhand
A A-hand
S S-hand
Σ klohand
O O-hand
G knuten hand
E E-hand
B tumme
↑ vinklad pekfingerhand
L pekfingerhand
↓ L-hand
↗ rak måtthand
△ nyphand
T T-hand
ㄣ krokfingerhand
Ὁ måtthand
⊖ böjd pekfingerhand
⊖ hållhand
N N-hand

	<u>Riktning</u>	<u>Vridning</u>
↖	vänster	↗
↗	höger	↖
↔	vänster-höger	↔
↑	fram	"
↓	in	×
♦	fram-in	↖
^	upp	¤
∨	ner	≡
~	upp-ner	*

ARTIKULATION

<u>Rörelseriktning</u>	<u>Interaktionsart</u>
↖ vänster	≈ växelvis
↗ höger	› konvergerar
↔ vänster-höger	⟨ divergerar
↑ fram	" byte
↓ in	×
♦ fram-in	↖ vinkel
^ upp	¤ hakning
∨ ner	≡ entré
~ upp-ner	* kontakt

Rörelseart

↖	båge
○	cirkel
○	vrides
○	slås
~	spelar
↑	förändras
↗	strör
*	vinkar

ÖVRIGA SYMBOLOER

— + + —	
visar höger hands placering	
relativt den vänstra handen	
eller annan kroppsdel	
: upprepad artikulation	
/ sammansatt tecken	
markerar sekventiell	
artikulation	

(från Bergman & Björkstrand, 1993, lätt reviderad)

Appendix B

ARTIKULATOR

Handform

- ⌘ böjd sprethand
- ⌞ vinklad sprethand
- ⌟ N-måtthand
- ⌚ böjd stor nyphand
- ⌞ böjt långfinger

Rörelseriktning

- ↖ kort-fram-distinkt-avslutning
- ↙ kort-in-distinkt-avslutning
- ↖ kort-upp-distinkt-avslutning
- ↙ kort-ner-distinkt-avslutning
- ↖ kort-höger-distinkt-avslutning
- ↖ kort-vänster-distinkt-avslutning
- ↑ fram-distinkt-avslutning
- ↓ in-distinkt-avslutning
- ↖ upp-distinkt-avslutning
- ↖ ner-distinkt-avslutning
- ↖ höger-distinkt-avslutning
- ↖ vänster-distinkt-avslutning
- ↑ fram-distinkt-början
- ↓ in-distinkt-början
- ↖ upp-distinkt-början
- ↖ ner-distinkt-början
- ↖ höger-distinkt-början
- ↖ vänster-distinkt-början
- ↑ fram-distinkt-början-och-avslutning
- ↖ in-distinkt-början-och-avslutning
- ↖ upp-distinkt-början-och-avslutning
- ↖ ner-distinkt-början-och-avslutning
- ↖ höger-distinkt-början-och-avslutning
- ↖ vänster-distinkt-början-och-avslutning

ARTIKULATION

- ⟨' divergerar-distinkt-avslutning
- ⟨' divergerar-distinkt-början
- ⟨' divergerar-distinkt-början-och-avslutning
- ⟩' konvergerar-distinkt-avslutning
- ⟩' konvergerar-distinkt-början
- ⟩' konvergerar-distinkt-början-och-avslutning

Röelseart

- ° hålls stilla

Sakregister

A

abstrakt element 147
 affix 5, 44
 agent 66–69, 67, 73, 83, 97, 121, 142
 Afigure 67
 Amove 67
 agentiv klassifikator 97, 121–130, 130–132
 agentive motion (rörelsеситуation) 66
 aktiv hand 12, 54, 63, 143–145
 dubbel 13, 130, 134
 enkel 13, 130, 134
 alternativ rörelseanalys 27–36
 segmenttyp Hold 35
 segmenttyp Movement 35
 animat entitet (figure) 64–65
 artikulation 12, 32, 34
 enkel 54
 morfologisk process 41–42
 sekventiell 55
 simultan 55
 verbal funktion 64
 artikulationsställe 12
 funktion; passiv hand 139–141
 ground 139–149
 manuellt läge, andra handen, passiv hand 13, 53
 morfologisk process 42
 neutralt läge, framför kropp 13, 54
 nominal funktion 63
 på kropp 13, 54
 artikulator 12, 53
 dubbel 13, 52, 145
 enkel 13, 52, 53, 139
 figure 140–141
 morfologisk process 43
 nominal funktion 63
 artikulatoriska knippen 26
 artikulatoriska särdrag 25
 aspektfunktion 13, 140
 aspektkombination 15, 16
 asymmetriskt utseende (entitet) 131–132
 attityd
 bibehållen (typisk orientering) 76–78
 flyttbar entitet 48
 horisontell orientering (entitet) 48, 148
 icke-flyttbar entitet 49
 icke-typisk orientering 76–78
 kiremtyp 12
 morfem 48–49, 75
 typisk orientering 76
 vertikal orientering (entitet) 48, 148
 attitydförändring
 distinkt avslutning 34
 manner 75–78
 motion 85–89
 slås 86
 vrides 86

B

befinna-på (verbalrot) 75–76
 befinna-på+icke-typisk-orientering (verbalrot) 75–76
 befintlighet
 figure/agent 69
 föres kort med distinkt avslutning 47
 motion 59, 64
 motion/manner 75, 78
 polysyntetiska tecken 2
 rörelsеситуation 63, 75–78, 95, 106, 139
 verbalrot 149
 bibehållen attityd 77
 bibehållen attityd (typisk orientering) 76–78
 bisegmentella tecken 16
 bokstaverade tecken 14
 bundna morfem 44

D

delar av handen (morfem) 50
 Dim-1 102–104
 Dim-2 102–104
 Dim-3 102–104
 dimension 101
 distinkt avslutning
 attitydförändring med 34
 delegenskap 31
 föres kort med 47, 75, 148
 föres med 32–33, 79, 149
 segment 30–31
 tecken med 30
 distinkt början
 delegenskap 31
 föres med 33, 55, 79, 149
 segment 30–31
 tecken med 28–30
 distinkt början och distinkt avslutning
 föres med 33, 55, 79
 dominansvillkor 54
 dubbel artikulator 13, 52, 145
 dynamisk situation 76, 90

E

egenförflyttning 2, 66, 97
 en-dimensionell (framträdande) 96, 101–103, 140
 enkel artikulation 54
 enkel artikulator 13, 52, 53, 139
 enmorfemiga tecken 1, 39
 enstaviga tecken 17
 entitet
 animat (figure) 64–65
 asymmetriskt utseende 131–132
 flyttbar (attityd) 48
 horisontell orientering 48, 148
 icke-flyttbar (attityd) 49
 inanimat (figure) 64–65

entitet forts.

- orientering i rummet 75
- symmetrisk utseende 131–132
- vertikal orientering 48, 148

F

F-klassifikatorer 141–146

fasta tecken 1, 3, 28–36, 39–44, 53

- passiv hand 145–146

- rörelseart 33–34

- sekventiell artikulation 55

figure 95

- ground 140–144, 146

- handform 63

- klassifikator 95, 131–134

- motion situation 57–61

- rörelsеситуation 63–69

flermorfemiga tecken 1, 6

flyttbar entitet (attityd) 49

form och storlek (polysyntetiska tecken) 2

formbeskrivande tecken 18

framträdande

- en-dimensionell 102

- tre-dimensionell 102

- två-dimensionell 102

fria morfem 44

föres

- (utan avbrott) 33, 47, 79, 87

- kort med distinkt avslutning 47, 75, 148

- med distinkt avslutning 32–33, 79, 149

- med distinkt början 28, 33, 55, 79, 149

- med distinkt början och distinkt avslutning 33, 55, 79

förflytta (verbalrot) 79

förflytta svajande (motion/manner) 85

förflytta-från (verbalrot) 79

förflytta-från-till (verbalrot) 79

förflytta-till (verbalrot) 79

förflyttning 78

- (utan start och mål) 80

- egenförflyttning 2

- figure/agent 68–69

- från en plats 83

- från en plats till en annan plats 81

- föres (utan avbrott) 47

- i bågformad bana 84

- i cirkulär bana 84

- i linjär bana 84

- motion 59, 64

- objektsförflyttning 2

- polysyntetiska tecken 2

- rörelsеситуation 63, 78–85, 95, 106, 139

- till en plats 82

- verbalrot 149

G

G-klassifikatorer 141–146

genuina tecken 39

grammatiska morfem 44

grepp (klassificeringskategori) 100

ground 134, 139, 151

- handform 63

- läge framför kropp 63, 147–149

- läge på kropp 63, 146–147

- motion situation 57–61

- passiv hand 139–146

- rörelsеситуation 63

H

handform

- artikulator 12–14, 52–53

- kiremtyp 12

- morfem 40, 46–47, 53–54, 95–96

- nominal funktion 63, 74

- semantisk komponent 67

Hold (alternativ rörelseanalys) 34–35

Hold (MH-modell) 24–31, 35

horisontell orientering (attityd; entitet) 48, 148

horisontell rörelse (morfem) 42, 44, 78

horisontellt underlag (ground) 147–149

hållas stilla 34, 89, 145

I

(icke-agentiv) klassifikator 104–121, 132–133

icke-flyttbar entitet (attityd) 49

icke-typisk orientering (entitet; attityd) 76–78

inanimat entitet (figure) 64–65

initiativtagare (agent) 65–69

interaktionsart (kiremtyp) 12

intern handrörelse 34

K

kirem 12

kirem (morfem) 55

kiremtyp

- attityd 12

- handform 12

- interaktionsart 12

- rörelseart 12

- rörelseriktning 12

klassifikationskategori 97–100

klassifikator

- (icke-agentiv) 96, 104–121, 132–133, 142

- agentiv 97, 121–130, 130–132, 142

klassifikator (dimensionalitet) 103–104

klassifikator (klassifikationskategorier) 97–100

konkret element 147

kontakt (distinkt början) 29

L

lexikala morfem 44

läge (artikulationsställe) 12

- framför kropp, neutralt läge 12–13

- manuellt, passiv hand 13, 53

- på kropp 13

läge (ground)
 framför kropp 147–149
 manuellt 139–146
 på kropp 146–147
 läge (morfem) 49–50

M

manner 151
 attityd (befintlighet) 75–78
 förflyttningssätt 80, 84–85
 motion situation 62–63
 verbalrot (befintlighet) 75
 maximalt två 15
 MH-modell 24–27, 27–31, 35
 artikulatorisk särdragsknippe 25–27, 35
 segmentell särdragsknippe 25–27, 35
 segmenttyp Hold 24–31, 35
 segmenttyp Movement 24–31, 35
 särdrag kontakt 29
 minsta dimensionen (klassifikator) 103
 morfem
 attityd 48–49, 75
 befinna-på 75–76
 befinna-på+icke-typisk-orientering 75–76
 bundna 44
 delar av handen 50–51
 fria 44
 förflytta 79
 förflytta-från 79
 förflytta-från-till 79
 förflytta-till 79
 grammatiska 44
 handform 46–47, 96
 lexikala 44
 läge 49–50
 rörelseart 47–52
 stationär rörelse 85–86
 stillstående 89
 morfologisk process
 artikulation 41–42
 artikulationsställe 42
 artikulator 43–44
 orala delen 43–44
 morfologisk process (polysyntetisk tecken) 51
 motion 73
 artikulation 64
 manner 75, 78, 84
 motion situation 58–63
 rörelseart 73
 rörelsеситуation 64
 verbalrot 74, 75, 78
 motion (rörelsеситуation)
 agentive 66
 befinlighet 75–78
 förflyttning 78–85
 non-agentive 66
 self-agentive 66
 stationär rörelse 85–89
 stillstående 89–91

motion situation 57–63
 motion structure 58–59, 73
 Movement (alternativ rörelseanalys) 35
 Movement (MH-modell) 24–31, 35
 Movement (segmenttyp) 35
 munrörelse 36–37

N

neutralt läge, framför kropp
 artikulationsställe 13, 54
 ground 63, 147–149
 nominal funktion (handform) 63, 74
 non-agentive motion (rörelsеситуation) 66

O

object 66
 objektsförflyttning
 agentiv klassifikator 97
 agentive motion 66
 förflyttning 2
 omarkerad handform 54
 oral del/komponent 36–37, 55
 morfologisk process 43–44
 orientering i rummet (entitet) 75

P

pantotecken 3
 passiv hand
 artikulationsställe 13, 53
 ground 134, 139–146
 handform 63
 morfem 50, 54
 path 151
 motion situation 58–63
 rörelsеситуation 63, 143
 plural 78, 100
 polysyntetisk 6
 polysyntetiska tecken 1–6, 45
 befinlighet 2
 enkel artikulation 54
 form och storlek 2
 förflyttning 2
 sekventiell artikulation 55
 simultan artikulation 55
 stationär rörelse 2
 stillstående 2
 polysyntetiska tecken (rörelseart) 33, 34
 potentiell förflyttning 91
 potentiell stationär rörelse 91

R

rot (polysyntetiska tecken) 5
 rotmorfem (rörelseart) 73–74
 rörelseart
 attitydförändring med distinkt avslutning 34
 attitydförändring med distinkt början och avslutn. 86
 befinlighet 91
 föres 33, 79, 80

rörelseart forts.

föres kort med distinkt avslutning 75
föres med distinkt avslutning 32–33, 79
föres med distinkt början 33, 79
föres med distinkt början och distinkt avslutning

28, 33, 79, 81

hålls stilla 34

kiremtyp 12

morfem 40, 47

segment 31, 35

slås 86, 88

stillastående 91

verbal funktion 73–74

vrides 86–87

rörelseriktning

ground 148–149

kiremtyp 12

rörelsеситуation 63–70

agentive motion 66

befintlighet 63, 75–78

figure 95

förflyttning 63, 78–85

ground 139

motion 74

non-agentive motion 66

self-agentive motion 66

stationär rörelse 63, 85–89

stillastående 63, 89–91

S

sammansättning (tecken) 17, 39

satskaraktär (polysyntetiska tecken) 4

segment

alternativ rörelseanalys 31–36

sekventiell modell 24–27

segmenttyp (alternativ rörelseanalys)

Hold 35

Movement 35

segmenttyp (MH-modell)

Hold 24–31, 35

Movement 24–31, 35

sekventiell artikulation 55

sekventiell modell 22–27

sekventiell organisation (alternativ rörelseanalys) 35

self-agentive motion (rörelsеситуation) 66

semantisk modell 57–63

semantiska komponenter

figure 57–58

ground 57–58

motion 58

path 58

simultan artikulation 55

simultan modell 12–22

slås (rörelseart) 88

stationär rörelse

polysyntetiska tecken 2

rörelsеситуation 85–89

stationär rörelse (verbalrot) 85–86

stavelse (aspektkombination) 16

stillastående

polysyntetiska tecken 2

rörelsеситуation 89–91

stillastående (verbalrot) 89

största dimensionen (klassifikator) 103

svenskpåverkade tecken 15, 39

symmetriskt utseende (entitet) 131–132

särdrag (MH-modell) 29, 35

särdragsknippe

artikulatorisk (MH-modell) 25–27, 35

segmentell (MH-modell) 25–27, 35

T

tecken

alternativ rörelseanalys 27–36

befintlighet 2

bisegmentella 16

bokstaverade 14

dubbel artikulator 13, 52, 145

egenförflyttning 2

enkel artikulator 13, 52, 53, 139

enmorfemiga 1, 39

enstaviga 17

fasta 1, 3, 28–36, 39–44, 53

flermorfemiga 1, 6

form och storlek 2

förflyttning 2

genuina 39

objektsförflyttning 2

polysyntetiska 1–6, 45

sammansättning 17, 39

sekventiell modell 22–27

simultan modell 12–22

stationär rörelse 2

stillastående 2

svenskpåverkade 15, 39

tvåhands- 13

tvåmorfemiga 39–41

tvåstavig 16

tre-dimensionell (framträdande) 101–102

två-dimensionell (framträdande) 95, 101, 140

tvåhandstecken 13, 53, 134, 139

tvåmorfemiga tecken 39–41

tvåstaviga tecken 16

typisk orientering (entitet; attityd) 76–78

U

underlag av ospecifierat slag (ground) 149

V

verbal funktion (rörelseart) 74

verbalrot 67, 74, 144, 149

attitydförändring 85–89

befinna-på 75–77

befinna-på+icke-typisk-orientering 75–77

befintlighet 75–78

föres 79, 80

verbalrot forts.

- föres kort med distinkt avslutning 75–78
- föres med distinkt avslutning 79, 82–83
- föres med distinkt början 79, 83–84
- föres med distinkt början och avslutning 79, 81–82
- förflytta 79
- förflytta-från 79, 83–84
- förflytta-från-till 79, 81–82
- förflytta-till 79, 82–83
- förflyttning 78–85
- hållas stilla 89–91
- morfem 74
- motion 74
- motion/manner (befintlighet) 78
- motion/manner (förflyttning) 80, 84–85
- stationär rörelse 85–89
- stillastående 89
- verbrot 74
- vertikal orientering (attityd; entitet) 48, 148
- vertikalt underlag (ground) 147–148
- vrider (rörelseart) 88

