

9

Los verbos con clasificador

1. La noción de clasificador en las lenguas orales

A partir de los estudios de Hoijer (1945) y particularmente del bien conocido artículo de Allan (*Classifiers*, aparecido en la revista *Language*, en 1977), la lingüística comenzó a interesarse por la descripción de los clasificadores, un cierto tipo de partícula gramatical que aparece recurrentemente en algunas lenguas amerindias, así como en lenguas de Africa ecuatorial y de Asia (cfr. por ejemplo, Mithun 1986). Los clasificadores, de acuerdo con las lenguas en las que concurren, son morfemas cuya función es clasificar objetos referidos en la frase, a través de la mención de características semánticas tales como el material del que están hechos, su forma o tamaño, su ubicación o disposición espacial, si se mueven o permanecen fijos, si están en un estado sólido o líquido, si son humanos o no humanos, etc. (cfr. Fourestier 1999:85). Las lenguas en las que esos morfemas concurren son descritas en la literatura especializada como “lenguas clasificadoras” (Allan, 1977:285), y de acuerdo con la construcción gramatical en la que aparecen los clasificadores, se ha propuesto una tipología básica de cuatro grupos: lenguas clasificadoras de número, de concordancia, locativas y predicativas (Allan, 1977:286-88). Las lenguas de señas, según las descripciones existentes, son parte del último grupo, en el cual el clasificador es un morfema incorporado al verbo (Cfr. Schick, 1990:16; Fourestier, 1999:86).

Los siguientes ejemplos, tomados del caddo¹ (Mithun, 1986:386), lengua también incluida dentro del grupo de las lenguas clasificadoras predicativas, ilustran la función de tales partículas en una lengua oral:

Ejemplo 1:

kappi: **kan-câ:nî-ah**
café Cl(líquido)-comprar-perf.

(él) compró café (líquido)

kappi: **dan-câ:nî-ah**
café Cl(polvo)-comprar-perf.

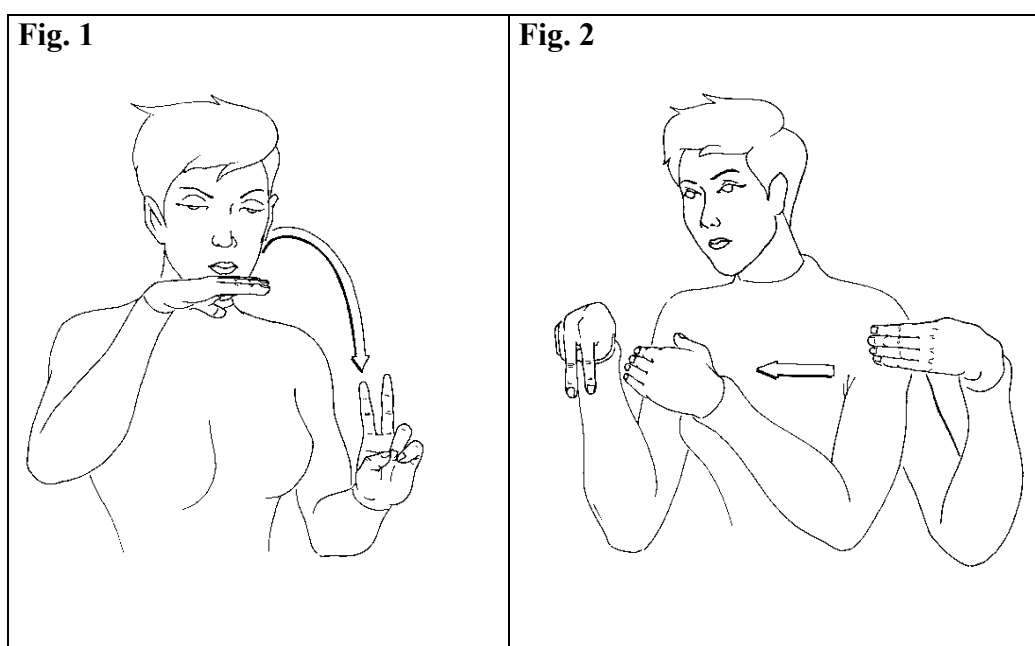
(él) compró café (molido)

En ambas oraciones, las partículas *kan* y *dan* se unen al verbo para indicar, respectivamente, que el objeto comprado corresponde a las clases de las entidades en estado „líquido“ y „en polvo“. El significado genérico de esas partículas es especificado con el nombre “café”, que a su vez resulta clasificado, en cada caso, de acuerdo con la forma en que se encuentra al ser comprado.

¹ Lengua hablada hoy en algunos puntos de los estados de Oklahoma y Texas, Estados Unidos.

2. Los clasificadores en las lenguas de señas

Hace tres décadas, cuando se iniciaron las descripciones lingüísticas de la lengua de señas de Estados Unidos (ASL, según sus siglas en inglés), los estudiosos se encontraron con la dificultad de analizar un cierto tipo de seña que no parecía tener una forma fija, convencional, que pudiera ser considerada una unidad léxica de la lengua. Se trataba de señas sin un esquema fijo de movimientos, que codificaban, de un modo altamente icónico, los desplazamientos y ubicaciones relativas de los objetos, como si el espacio de las señas fuera un escenario en el que las manos representaran, a distintas escalas, las acciones de los personajes del discurso. Los ejemplos que siguen, tomados de la LSC, ilustran lo que digo:



En la figura 1 se predica que alguien, una persona que estaba ubicada sobre una superficie plana, saltó desde ella al vacío. En la figura 2 se informa que un vehículo se acerca una persona que está de pie en un cierto lugar. En ambos casos, las configuraciones de las manos informan acerca de las entidades comprometidas en los eventos predicados por las señas: la configuración “B” (CM # 3, en la tabla de CM del capítulo 3, apartado 7) representa en la figura 1 una superficie plana, y en la figura 2, un vehículo; y la configuración “V” (CM # 36) representa personas en ambas señas. Las posturas relativas de las manos, sus ubicaciones en el espacio y el movimiento que presentan informa acerca de la forma en que se mueven y/o de las posiciones espaciales de las entidades representadas por las manos.

La aparente carencia de una forma regular de esas señas fue en principio considerada *un tipo de extensión no lingüística* de las lenguas de señas, cuya forma reflejaba aspectos del mundo real (Supalla, 1978:28). Frishberg, en 1975, fue la primera en considerar que era posible analizar lingüísticamente ese tipo de señas (cfr. Fourestier, 1999:85), cuando propuso que en algunos casos específicos, las formas de las manos observadas equivalían a clasificadores semánticos (Frishberg 1975:715). Tres años más tarde, Ted Supalla propuso que si bien estas señas poseían un alto grado de iconicidad, ellas no conformaban un sistema analógico, sino

que mostraban una morfología altamente compleja, con un número limitado de morfemas discretos que se combinaban según reglas bien precisas. Esos morfemas, según Supalla, eran

una configuración manual clasificadora, que refería a la clase de objeto envuelto en el evento predicado (que podía informar, por ejemplo, acerca de la forma del objeto –redondo, plano, etc.- o sobre su pertenencia a clases semánticas abstractas –humano o animado, por ejemplo- (Supalla, 1978:29); y

un morfema o raíz de movimiento, que constituía la raíz verbal a la cual se incorporaba la configuración manual, y que representaba el movimiento o la locación de los nombres asociados al verbo (*idem*, p. 34).

Supalla asignó a las señas en cuestión un valor predicativo, y las llamó “verbos de movimiento y posición”. El esquema propuesto por Supalla fue seguido por varios trabajos en Estados Unidos (cfr. Wilbur 1987, Liddell 1980) y algunos años más tarde, por investigaciones en muchos países distintos, que coincidían en encontrar el mismo tipo de señas en lenguas visuo-gestuales del mundo entero². El ejemplo 2, tomado de la Lengua de Señas Catalana (Fourestier, 1999:88), ilustra un caso en todo comparable al mostrado en el ejemplo 1:

Ejemplo 2:

tópico
PELOTA INDEXPRO2-LOCa **CLobjmanipulado-redondo DE-LOCa-MOVER-A-LOCb**
“Tú me das la pelota”

La transcripción marcada con negritas representa el predicado con clasificador. El análisis morfológico de esa seña mostraría, de acuerdo con lo propuesto por Supalla,

una configuración manual clasificadora (CLobjmanipulado-redondo) que remite a la clase de los objetos redondos manipulables; y

un morfema de movimiento, que incluye aquí tanto la trayectoria como los puntos de inicio y término del movimiento que acompaña esa configuración manual (**DE-LOCa-MOVER-A-LOCb**), que señalan que un objeto de la clase ya indicada es movido de una posición a otra del espacio.

La seña PELOTA, que aparece al inicio de la frase, especifica el significado del clasificador, que sin dicha especificación carece de un sentido claro. Como afirmé ya antes en la explicación del ejemplo 1, la aparición, en el contexto del clasificador, de un nombre relacionado semánticamente con él es reportada como obligatoria tanto en las lenguas orales como en las de señas (cfr. Mithun 1986:870; Fourestier 1999:86). Según mostraré más

² Cfr. por ejemplo, Gómez 1997 y Oviedo 1999 (Lengua de Señas Colombiana); Pietrosemoli 1991, Oviedo 1996 y Domínguez 1996 (Lengua de Señas Venezolana); Massone y Machado 1994 (Lengua de Señas Argentina); Corazza 1990 (Lengua de Señas Italiana); Wallin 1990 (Lengua de Señas Sueca); Engberg-Pedersen 1993 (Lengua de Señas Danesa); Collins-Ahlgren (Lengua de Señas Tailandesa); Fourestier 1999 (Lengua de Señas Catalana); Prillwitz *et al* 1987 y Keller 1998 (Lengua de Señas Alemana); Sutton-Spence y Woll 1998 (Lengua de Señas Inglesa).

adelante, en la LSC esa obligatoriedad parece restringirse al momento de aparecer el clasificador por primera vez en un determinado discurso.

Todos los trabajos posteriores, si bien modifican algunas veces la terminología o los esquemas de análisis de los dos tipos de morfemas señalados (cfr. especialmente Liddell y Johnson 1987; y Padden 1990), siguen el esquema de Supalla en sus líneas generales. Los principios compartidos por todos los análisis publicados hasta ahora acerca de estas señas son resumidos así por Sutton-Spence y Woll (1998:48):

.-En ellas las formas adoptadas por las manos refieren a un grupo de entidades que comparte rasgos físicos o semánticos comunes;

.-esas señas son “proformas”, es decir, señas que substituyen en el discurso a señas de significado más específico (lo que obliga a la inclusión de un nombre en el contexto del clasificador); y





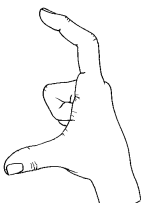













.-ocurren siempre en verbos de movimiento y locación.

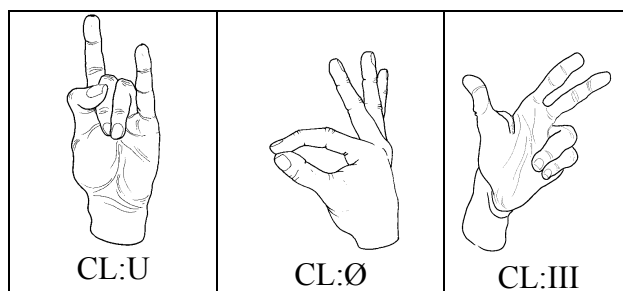
Yo también me adheriré a esos principios generales para la descripción de los verbos con clasificador de la LSC.

3. Primer morfema de los verbos con clasificador: Las configuraciones manuales clasificadoras (CL).

Un total de 21 configuraciones manuales clasificadoras (que abreviaremos “CL”) diferentes aparecen en mis datos. El antebrazo puede también adquirir esa función, con lo que considero una lista de 22 clasificadores en la muestra analizada de LSC. La tabla 1 muestra las 21 configuraciones manuales, y ofrece en cada caso una etiqueta, compuesta por la abreviatura “CL” (configuración manual clasificadora) y una letra o un número, para su transcripción. Esas letras o números refieren a las correspondientes configuraciones manuales de las señas del sistema numérico y en el alfabeto manual usados por la LSC. Cuando más de una configuración clasificadora corresponde, con pequeñas variaciones articulatorias, a la misma etiqueta de letra o número, añadí diacríticos para diferenciarlas (así en CL:B; CL:B°, CL:Bb, etc.). Algunas configuraciones, cuya forma no corresponde a la que conforman las señas de ninguna letra o número, reciben en consecuencia etiquetas distintas (así CL:III ó CL:□). Las configuraciones manuales aparecen, en las ilustraciones, con una orientación general fija, con los huesos metacarpianos alineados verticalmente, con los nudillos hacia arriba. Esa orientación no es necesariamente la que presentan los clasificadores en las señas. El CL:V, por ejemplo, puede asumir tres diferentes significados clasificadores, que están marcados principalmente por los cambios en la orientación. De ellos solamente uno corresponde así al mostrado en la ilustración. Volveré a mencionar este punto más adelante.

Tabla 1
Configuraciones manuales clasificadoras de la LSC

 CL:V	 CL:V°	 CL:3
 CL:X	 CL:Ca	 CL:C
 CL:B	 CL:Bb	 CL:Bc
 CL:B°	 CL:L	 CL:1
 CL:4	 CL:4°	 CL:Q
 CL:H	 CL:A	 CL:O



N. L. Gómez, en artículo dedicado a la tipificación de los verbos de la LSC que se publicó en 1997, dedica un apartado al tema de los clasificadores, en el cual declara haber encontrado en sus datos seis configuraciones manuales clasificadoras en el contexto de verbos con clasificador (que ella incluye entre el grupo de verbos que modifican su estructura morfológica) (Gómez 1997:69). Este grupo de configuraciones está compuesto así ³:

a-CL:V : “entidad completa cuyo significado es humano” .

b-CL:1234+ : “vehículo”

c-CL:U 14+ : “avión”

d-CL:o”c9”o : “coger un arco de violín”

e-CL:apuntar con un arma

f-CL:enjabonarse

Cinco de esas seis configuraciones manuales clasificadoras aparecen con idénticas funciones en mis datos. No pude comparar la sexta (correspondiente a “CL:enjabonarse”) con mis clasificadores, pues no aparece descrita ni transcrita en el artículo, y la fotografía incluida como ilustración no permite precisar la forma de la mano.

Siguiendo la subdivisión semántica propuesta por Liddell y Johnson (1987), Gómez sugiere la inclusión de los clasificadores de la LSC en seis grupos: “a)entidad completa, b) superficie, c)instrumental, d)ancho y profundidad, e)extensión, f)perímetro” (*idem*, pág. 68). No hay empero, en el trabajo de Gómez, una justificación para la elección de tal modelo descriptivo. Yo utilizaré aquí una clasificación más simple, basada en tres grupos generales cuyas diferencias, además de semánticas, son gramaticales, determinadas por el tipo de verbo y/o el contexto gramatical en el que ocurren esas configuraciones en mis datos. Esos grupos, que en seguida discriminan en detalle las tablas 2, 3 y 4, son:

-Clasificadores de entidad

-Clasificadores de superficie

-Clasificadores de objeto manipulado

³ La transcripción numérica usada por Gómez como etiqueta para algunos de sus clasificadores es la propuesta por Johnson 1996. Las CL referidas por Gómez se corresponden así a las CL de la tabla 1: *a* = CL:V; *b*=CL:B; *c*=CL:U; *d*=CL:Ø; *e*=CL:L. No tengo referencias para *f*.

3.1. Los clasificadores de entidad

Estos clasificadores aparecen en verbos de significado intransitivo locativo, que predicán sobre el desplazamiento o de la ubicación espaciales de una entidad. Este grupo refiere a una entidad concebida como un todo. La mano representa a la entidad misma, y la forma adoptada da cuenta de características físicas o propiedades semánticas de esa entidad. La Tabla 2 discrimina las formas que adoptan estos clasificadores en la LSC:

Tabla 2
Configuraciones manuales clasificadoras de entidad

CL	Usos y significados observados
1	Entidad movable (una persona o una bicicleta). Or: puntas hacia arriba.
V	Grupo de dos personas , que se encuentran en un lugar o que se desplazan. Or: puntas (de los dedos) hacia arriba. Persona que se desplaza sobre sus piernas o que se encuentra en un lugar, de pie. Or: puntas hacia abajo. Un par de ojos , que miran algo. Or: palma hacia abajo.
V ^o	Persona que se desplaza sobre sus piernas. Una persona que está sentada. Or: puntas hacia abajo. Una persona que está o se desplaza de rodillas Or: nudillos hacia abajo
3	Grupo de tres personas , que se encuentran en un lugar o que se desplazan. Or: puntas hacia arriba.
B	Cualquier clase de vehículos terrestres o acuáticos , que se encuentran en un lugar o que se desplazan. Or: vehículos de dos ruedas, cúbito ⁴ hacia abajo. Otros vehículos: palma hacia abajo.
U	Aviones , que se encuentran en un lugar o que se desplazan. Or: palma hacia abajo.
4	Grupo de cuatro o más personas , que se encuentran en un lugar o que se desplazan. Or: puntas hacia arriba.
Ca	Un objeto cilíndrico o lenticular, de regular tamaño (platos o cestas, por ejemplo). Or: depende de la posición espacial del objeto. Usualmente es cúbito

⁴. Reuérdese que el „cúbito“ de la mano corresponde al metacarpo del lado del dedo meñique, que se opone al „radio“ (lado del pulgar). Cfr. capítulo 4, apartado 1.1

	hacia abajo –cuando se trata de objetos ubicados sobre superficies planas.
C	Un objeto pequeño, cilíndrico o lenticular (gafas, por ejemplo). Or: depende de la posición espacial del objeto.
B	Una entidad no humana (cosa o animal) que se encuentra ubicada en un lugar. Or: palma hacia abajo.
Bb	Una persona que se encuentra ubicada en un lugar o cuya talla se describe. Or: cúbito hacia abajo

El rasgo “Or” referido en cada una de las casillas remite a la orientación espacial no marcada en la que la mano aparece en las señas, y que está determinada por la postura “natural” de la entidad representada en el espacio (esto parece determinarse con un patrón claramente icónico). La CL:V es un ejemplo excelente de ello: según la orientación adoptada clasificará una entidad como “persona parada sobre su pies” (los dedos apuntan hacia abajo); como una “entidad doble” (puntas hacia arriba); o como “ojos que miran” (puntas hacia un plano horizontal -izquierda, derecha o adelante). Tales orientaciones básicas pueden, sin embargo, variar de acuerdo con el contexto: la figura 1, por ejemplo, muestra a CL:V con una orientación marcada, con las puntas de los dedos hacia arriba, para representar a una persona que cae al vacío con la cabeza hacia abajo. Y la figura 7 muestra el mismo CL:V, ahora con orientación “palma al suelo”, representando a una persona que asciende por un árbol). Y como puede observarse, ciertas CL de la tabla 2 carecen de una orientación no marcada. En tales casos, “or” dependerá del modo en que se refiera la posición espacial de la entidad en cada caso. El CL:Bb (persona) constituye en tal sentido un caso particular, pues tiene la orientación señalada en la tabla como única posible.

Observo dos posibles formas de representación de tales características o propiedades: el primero consiste en que la mano figura la entidad de modo global (lo que ilustran los casos de CL:1, CL:3 o CL:V° -tabla 2); el segundo, en que la mano informa acerca de características físicas externas de la entidad (forma, contorno, etc., lo que ilustran, por ejemplo, CL:C, CL:B o CL:Bb -tabla 2).

La representación de personas a través de las CL:V° y CL:V merece un comentario aparte, por lo complejo de su forma. La CL:V° refiere a personas que se encuentran, o bien sentadas, o bien desplazándose por el espacio, caminando o de rodillas. Esto dependerá del movimiento y la orientación utilizados. Si se quiere representar que la persona está sentada, la mano debe tener la palma orientada hacia el suelo y se realizará un movimiento descendente sobre un mismo punto del espacio, y con frecuencia se indicará, con un clasificador extra en la mano pasiva, el sitio en el que se sienta o se encuentra sentada la persona referida. Si se quiere representar que la persona camina, la palma debe también orientarse hacia el suelo y hay tres posibles esquemas de movimiento: los dedos oscilarán, imitando el andar de una persona; o la mano avanzará por el espacio describiendo semicírculos, como si saltara, con una oscilación en la muñeca que imita el balanceo típico de alguien que camina; o bien la mano avanzará por el espacio, en la dirección señalada por los nudillos, sin ningún otro movimiento. CL:V° puede representar a una persona que se desplaza de rodillas (cfr. Ejemplo 5 de esta sección). En ese caso, la orientación es con los nudillos hacia el suelo, y se requiere que la mano pasiva marque la superficie sobre la cual se realiza el desplazamiento. CL:V no es usada para representar personas sentadas, pero puede referir tanto a personas que caminan como a

personas que están detenidas en un lugar, de pie. En ambos casos, tendrá similares movimientos a los descritos para CL:V°.

Los clasificadores de entidad refieren, en los verbos a los cuales se incorporan, a alguna entidad relacionada temáticamente con el verbo. Ese rol dependerá del significado del verbo, y corresponde, según mis observaciones, a alguna de las siguientes funciones:

.-en verbos de desplazamiento, designan la entidad que actúa (personas o animales que se levantan, se sientan, caminan, suben una pared, se desplazan, etc. –vehículos que se desplazan).

.-en verbos de locación o existencia representan a la entidad descrita o ubicada en el espacio (corresponde a personas o cosas) o que se encuentra en un lugar.

3.2. Los clasificadores de superficie

Este grupo de configuraciones aparece, al igual que los clasificadores de entidad, en verbos de significado intransitivo-locativo, pero significando no la entidad que se desplaza, sino el lugar en el que se desarrolla la acción de esa entidad (Liddell y Johnson 1987:23-4). Dichos clasificadores aparecen siempre codificados por la mano pasiva. En mis datos, únicamente CL:B, CL:H y “antebrazo” asumen esta función, que discrimina la tabla 3, muestran los ejemplos 3-5 e ilustra la figura 3:

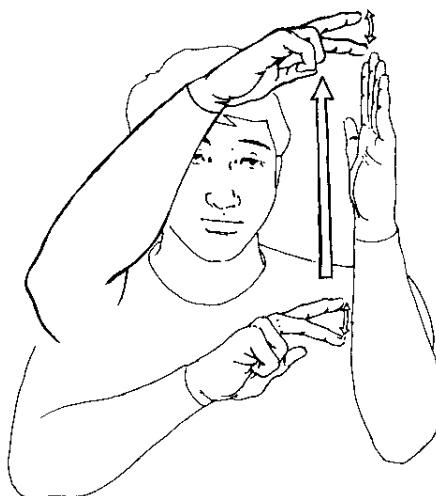
Tabla 3
Configuraciones manuales de superficie

CL	Usos y significados observados
B	Superficie plana. Or: depende de la posición espacial de la superficie.
H	Una silla que se encuentra ubicada en un lugar y sobre la cual alguien se sienta. Or: palma hacia abajo
Antebrazo	Superficies horizontales o verticales (paredes, árboles, montañas, etc.). Or: depende de la posición de la superficie representada.

Ejemplo 3:

ÁRBOL CL:V(Pers)DE-abajo-MOVER-A-arriba
CL:Antebrazo(superficie)EN-centro

(el hombre) sube al árbol

Figura 3

CL:V(Persona)DE-abajo-MOVER-A-arriba
 CL:Antebrazo(superficie)EN-centro

Ejemplo 4:

CL:V(Pers)DE-arriba-MOVER-A-centro
 CL:B(vehículo de dos ruedas)EN-centro
(el niño) se monta en la bicicleta

PEDALEAR-BICICLETA
y pedalea

Ejemplo 5:

ABUELA ARRODILLARSE REZAR
(la) abuela se arrodillaba a rezar

ABUELA CL:V°(Pers)MOVER-EN-mano pasiva
 CL:B(superficie)EN-centro
y caminaba de rodillas.

En el ejemplo 3, el CL:antebrazo representa una superficie vertical, especificada como un árbol por la seña inmediatamente anterior, por el cual asciende la persona representada en el CL:V. En el ejemplo 4, el CL:B refiere a una bicicleta, sobre la cual se sube una persona, referida por CL:V (ambas entidades han sido nombradas en las frases anteriores). Y en el ejemplo 5, el CL:B designa una superficie –que entendemos, pragmáticamente, como el suelo- sobre la cual una persona (CL:V°) se desplaza de rodillas.

3.3. Los clasificadores de objeto manipulado

Estos clasificadores aparecen en verbos con significado transitivo, en los cuales un agente dotado de voluntad mueve de lugar objetos o se sirve de ellos como instrumentos. Los clasificadores de este tipo refieren al objeto que es manipulado. En varios casos, estos clasificadores constan no de una, sino de dos configuraciones manuales, que se suceden en el transcurso del verbo, para expresar la actividad del agente sobre el objeto. Es lo que ocurre en los casos del CL: $V\text{H}V$ (tabla 4), que representa una tijera; o de CL:L (tabla 4), cuyo dedo índice debe flexionarse, cuando se quiere expresar que el arma representada es disparada. Encuentro dos formas diferentes de representar aquí el objeto: o la mano hace las veces del objeto mismo (ejemplo de la tijera y CL:B, brocha. Ver tabla 4); o bien la mano sostiene el objeto (CL:A, CL:Ø, CL:O o CL:B° tabla 4).

Esto último se aplica a todas las CL del tercer grupo (tabla 4), ninguna de las cuales recibe una “Or”. En ellas, según el tipo de manipulación descrita para el objeto en cada situación, la CL adoptará la orientación espacial adecuada.

Tabla 4
**Configuraciones manuales clasificadoras
de objeto manipulado**

CL	Usos y significados observados
X	Manipular un objeto fusiforme (una caña de pescar, una raqueta de tenis, un cepillo de dientes).
B	Una brocha de pintar
B°	Manipular líquidos o granos.
H	Manipular un pincel o un cigarrillo.
Ø	Manipular algo muy fino o delicado (hilo, arco de violín, aguja, una hoja de papel).
A	Manipular una cuerda, un cuchillo, un martillo, el volante de una bicicleta.
L	Manipular una pistola.
Q	Manipular algo pequeño y esférico (una pelota de tenis, una manzana)
4°	Manipular algo esférico de mayor tamaño que „Q“ (una pelota de basket-ball, por ejemplo).
O	Manipular una pluma, un lápiz.
Bb	Manipular algo cilíndrico (una cesta, por ejemplo)
$V\text{H}V$	Cortar algo con tijeras

4. Segundo morfema de los verbos con clasificador: las raíces de movimiento.

El segundo morfema que compone estas señas, presenta tres formas básicas,

-raíces de proceso: pueden tener significado transitivo o intransitivo, y en ellas el movimiento de las manos corresponde al desplazamiento de entidades en el espacio de las señas.

-raíces de ubicación: corresponden a verbos intransitivos, en los cuales se predica acerca de la ubicación o posición espacial de una entidad. En ellos, el CL informa sobre características físicas o propiedades semánticas de la entidad ubicada.

-raíces descriptivas: atribuyen cualidades físicas a alguna entidad, describiéndola. EL CL informa aquí sobre características físicas de la entidad descrita.

Voy de seguido a mostrar con más detalle cada uno de los tres grupos señalados.

4.1. Raíces de proceso

En estas raíces el movimiento, que no sigue ningún tipo de esquema fijo, representa la actividad de una entidad en el escenario topográfico que constituye el espacio de las señas. Estas raíces, en tanto que representan el desplazamiento real de las entidades referidas, ofrecen tantas variaciones de movimiento como pueden concebirse en el mundo de la experiencia. Así las manos pueden subir, bajar, seguir trayectorias curvas o rectas, alejarse o acercarse al señante, cruzarse o chocar una con otra, asir o soltar un objeto, etc. Encuentro dos tipos básicos de este tipo de raíz:

4.1.1. Tipo 1 de raíz de proceso: DE-locx-MOVER-A-locy⁵: Corresponde al desplazamiento de una entidad (acerca de la cual informa el clasificador manual) entre dos locaciones espaciales cuyo valor ha sido establecido previamente en el espacio de las señas (designadas como *locx* y *locy* -*locación x* y *locación y*⁶). Hay dos significados básicos en este tipo de raíz: transitivo e intransitivo.

En el sentido **intransitivo**, se predica el desplazamiento espacial de una entidad, y el CL refiere a la entidad que se mueve. El ejemplo 6 (**cuya raíz de proceso ilustra la figura 4**) ofrece un ejemplo de este tipo de raíz. Aquí las manos, cada una de las cuales representa una entidad que se desplaza hacia otra, se acercan y se cruzan, lo cual corresponde a lo que hacen los dos participantes envueltos en este pasaje. Es muy claro aquí el modo en que son definidas

⁵ Sigo, en mi transcripción de la raíz verbal, el modelo que utiliza Fourestier para describir los verbos de movimiento y posición de la Lengua de Señas Catalana (1999).

⁶ Cuando los verbos con clasificador se transcriben en abstracto, no se asignan coordenadas reales a las locaciones que ellos siguen, por lo que esas locaciones se transcribirán como „locx“, locy“ etc. Si se trata de transcripciones de ejemplos reales, esas coordenadas se asignan de acuerdo con las posiciones espaciales comprometidas. Cfr. el sistema de transcripción que se detalla en el apartado 3 del cap. 11.

las locaciones espaciales locx/locy a través de señas que preceden y suceden al verbo DE-locy-MOVER-A-locx:

Ejemplo 6:

CUANDO(d) UNO MUJER VENIR

Entonces viene una mujer,

TAMBIÉN MUJER PEDALEAR-BICICLETA

también en bicicleta

CL:1(Entidad)UBICADO-EN-derecha

CL:1(Entidad)UBICADO-EN-izquierda

Uno está ubicado a la izquierda; el otro, a la derecha

CL:1(Entidad)DE-derecha-MOVER-A-centro

CL:1(Entidad)DE-izquierda-MOVER-A-centro

Las dos bicicletas se acercan una a la otra

_____ (g: mira la derecha)

NIÑO-VARON

CL:1(Entidad)UBICADO-EN-derecha

El niño viene por la derecha,

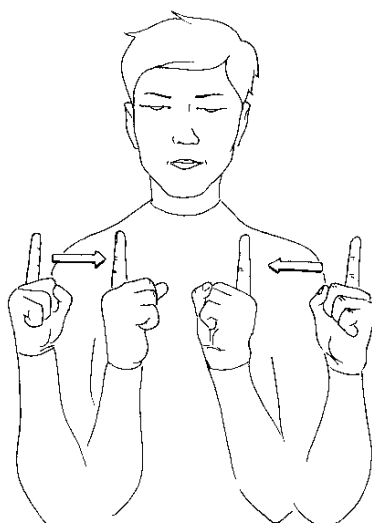
_____ (g: mira a la izquierda)

CL:1(Entidad)UBICADO-EN-izquierda

MUJER

la mujer por la izquierda.

Figura 4



CL:1(Entidad)DE-derecha-MOVER-A-izquierda

CL:1(Entidad)DE-izquierda-MOVER-A-derecha

En muchos casos, los valores semánticos de las locaciones de inicio y término del movimiento no están determinadas por señas independientes, sino que se definen pragmáticamente por las dos locaciones determinadas por los espacios del “yo” / “no yo” (cercanía del pecho del señante vs. puntos alejados de él), que implican, de acuerdo con el hecho de que el movimiento se inicie o termine en uno de ellos, las nociones de que las entidades se alejan o se acercan al espacio en el que se ubica el relato. Este tipo de desplazamiento entre dos puntos definidos puede ocurrir también cuando ambas manos, con sendos clasificadores, representan dos entidades que se alejan o se acercan mutuamente, sin que haya mediado previa indicación del significado de los lugares que ocupan, como muestra el ejemplo 7:

Ejemplo 7

PEQUEÑO VAMOS(x2)

El otro niño me llamó

PRO1 CL:V(Persona)DE-arriba/derecha-MOVER-A-abajo

CL:V(Persona)EN-abajo

y yo bajé hasta donde él estaba.

Esta raíz asume un significado **transitivo** cuando lo que se predica es la manipulación de un objeto o instrumento por parte de un agente. El CL refiere al objeto manipulado y puede, según el tipo de acción, tener el rol de **instrumento** (ejemplo 8, ilustrado en la figura 5) o **paciente** (cfr. ejemplo 9, ilustrado en la figura 6; y figura 7 –sin ejemplo transcrito). En este tipo de verbo, se informa que el objeto es movido por el agente entre dos puntos definidos del espacio de las señas. Esos puntos pueden ser definidos explícitamente por otras señas del contexto o asimismo, pragmáticamente, según las manos se alejen o se acerquen al cuerpo del señante, lo que puede significar que el agente aleja o acerca los objetos con respecto a sí.

Ejemplo 8:

UNO VACA U-V VACA

Hay una vaca,

(2m)CL:A(Objeto fusiforme)DE-centro/izquierda-MOVER-A-centro

que alguien hala con una cuerda

Figura 5

(2m)CL:A(Objeto fús)DE-centro/izquierda-MOVER-A-centro

Ejemplo 9:

HOMBRE FRUTA CL:V(Persona)DE-abajo-MOVER-A-arriba

CL:Antebrazo(superficie)EN-centro

Primero, un hombre sube por frutas a un (árbol)

FRUTA CL:4° A(Objeto esférico)DE-arriba-MOVER-A-centro

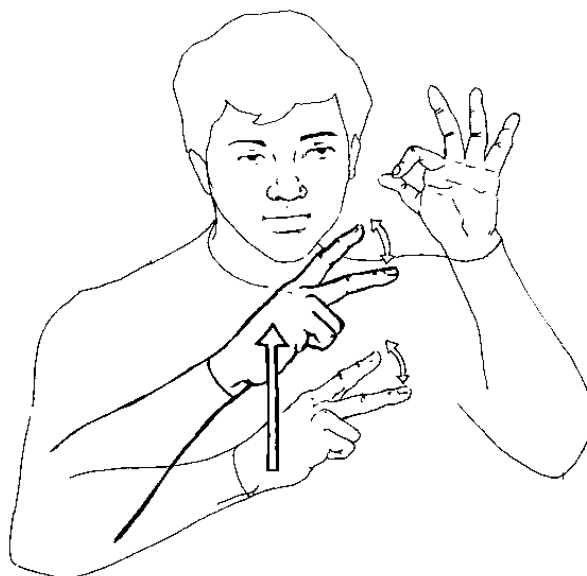
recolecta frutas

Figura 6



CL:4°~A(Objeto esférico)DE-arriba-
MOVER-A-centro

Figura 7



CL: V~H~V(tijeras)DE-abajo-MOVER-A-arriba
CL:Ø(Objeto.laminar)EN-arriba

4.1.2. Tipo 2 de raíz de proceso: MOVER-EN-locx: Este tipo de raíz sigue un esquema idéntico al anterior, pero en él no se incorpora información acerca de cambios en la locación, sino que toda la acción está remitida a un mismo lugar del espacio de las señas, es decir, aquí una entidad se mueve en un único espacio definido, lo que no implica cambio de locación. En eso se diferencia del primer tipo, en el cual la entidad se desplaza entre dos

distintos puntos del espacio con valor referencial. Es posible encontrar también tanto significados transitivos como intransitivos en este segundo tipo de raíz..

El ejemplo 10 ilustra el funcionamiento de esa raíz verbal con significado **intransitivo**: en él la configuración manual clasificadora representa un entidad que se mueve en el espacio:

Ejemplo 10:

<u>g:sorpresa</u>	
VER+centro/derecha	CL:3(Entidadtriple)MOVER-EN-centro/derecha
<i>y sorprendido ve a tres personas que van caminando</i>	
<u>g:mastica</u>	
VER+centro/derecha	FRUTA
<i>y que están comiendo frutas</i>	

La mano con el CL:3 no se desplaza de un punto a otro del espacio de las señas, sino que sube y baja repetidas veces sobre un mismo punto, imitando el balanceo de las referidas tres personas al caminar.

Esta raíz asume también significado **transitivo**, y entonces corresponde siempre a la expresión de la acción de un agente sobre un paciente con un instrumento, como ilustra el ejemplo 11:

Ejemplo 11:

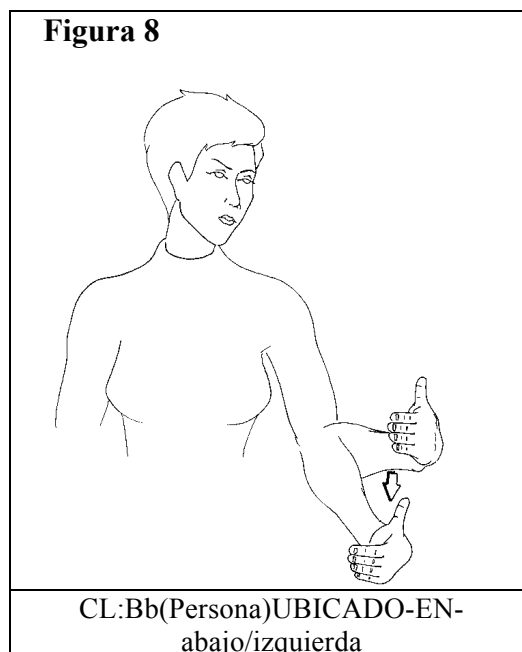
<u>?</u>	
SEGURO(x2) APRENDER	CL:□(Objeto fino)MOVER-en-mano-pasiva
Mano pasiva en-centro	
<i>¿Seguro aprendió Usted a hacer el manicure?</i>	

4.2.Las raíces de ubicación

En las raíces de ubicación, que transcribo como **UBICADO-EN-locx**, el movimiento es siempre descendente, pero eso no significa que la entidad sobre la cual se predica descienda, sino que se expresa así su ubicación en una coordenada particular del espacio de las señas, a la que seguidamente podrá ser utilizado como referencia para las señas que sigan. El ejemplo 12 muestra esta raíz de movimiento (**que ilustra seguidamente la figura 8**):

Ejemplo 12:

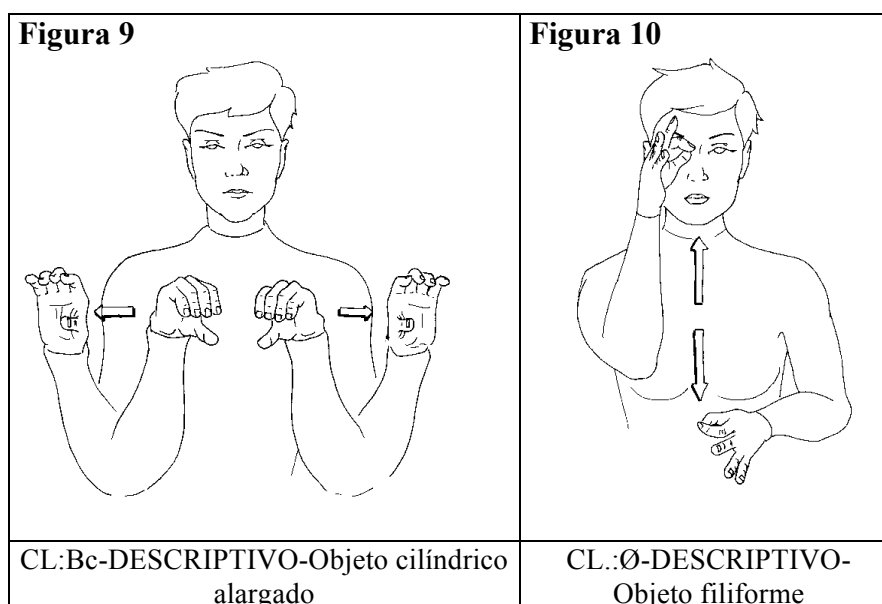
NIÑO-VARON	CL:Bb(Persona)UBICADO-EN-abajo/izquierda
<i>El niño está en el suelo.</i>	
(g:dolor en la pierna)	CAER
<i>Le duele la pierna. Se cayó</i>	



Con este predicado con clasificador el narrador ubica abajo, a su derecha, al participante que acaba de mencionar, el niño. Seguidamente se refiere al niño en cuestión dirigiendo señas a la coordenada donde se lo ubicó.

4.3. Las raíces estativo-descriptivas

Las raíces estativo-descriptivas corresponden a señas en las cuales el movimiento se hace para describir propiedades físicas externas de un objeto (su volumen, profundidad, altura, contorno, etc.). El movimiento no representa que la entidad descrita se desplace, ni tampoco que se la esté ubicando en un lugar. Todas las señas en las que concurre este tipo de clasificador parecen ser ejecutadas bimanual y simétricamente. Este tipo de raíz es, así, el único en la cual no está implicada, junto con el movimiento y el clasificador manual, información de tipo locativo. Considérese un ejemplo de este tipo de raíz en las figuras 9 y 10, cuyos significados son indicar las formas, tamaños y posiciones espaciales relativas de un objeto cilíndrico (en el ejemplo un tubo) y un objeto filiforme (un hilo, una cuerda, un alambre) respectivamente:



Las raíces descriptivas presentan problemas a la tipificación de los verbos con clasificador. La función predicativa que se les atribuye en la literatura especializada se basa en su significado atributivo (pues informan acerca de características de una entidad). Esta función, sin embargo, podría ser asimismo interpretada como de naturaleza adjetiva, es decir, nominal. Este problema recibe apenas atención en los estudios publicados hasta ahora, en los cuales no hay una discusión atenta sobre este problema, y se atribuye *a priori* un significado verbal (cfr. Liddell y Johnson 1987; Supalla 1978, 1986; Sutton-Spence y Woll 1998).

5. Las señas con valor nominal que utilizan CL

En las filmaciones sobre las cuales fue realizado este estudio ocurren algunos casos de señas de difícil tipificación, en las que parecen mezclarse ciertas características de los predicados con clasificadores con características propias de señas léxicas: de los verbos con clasificador tienen el hecho de aparecer en el contexto de una seña (o una palabra española señada con el alfabeto manual) que especifica su significado; y asimismo el hecho de que sus configuraciones manuales corresponden a representaciones de entidades. Sin embargo, en ellas no se verifica movimiento, por lo cual no representan desplazamiento, ni ubicación, ni características de una entidad. No parecen ser sustitutos del nombre, sino nombres en sí mismas. En ellos el movimiento no corresponde a un morfema. Este tipo de seña puede ser descrito con toda propiedad como un sustantivo, que representa significados cuya seña léxica no se conoce o no se quiere usar. De ser cierta esta presunción, habría que revisar completamente el esquema descriptivo, pues se estaría cuestionando incluso el hecho de que la LSC perteneciera al grupo de lenguas clasificadoras predicativas (cfr. Allan 1977). No ahondo en este problema, que deberá ser aclarado por estudios posteriores, pues este tipo de seña aparece con muy poca frecuencia en los datos que consideré.

El ejemplo 13 ilustra de modo muy claro lo que es ese tipo de seña. La seña transcrita como **(2m)CL:C(Objeto rect)EN-c** asume, en las tres oraciones, funciones puramente nominales (objeto directo, en la primera oración, y sujeto, en las dos siguientes):

Ejemplo 13:

NECESITAR+centro.distante PRO1 NECESITAR+centro-distante
Yo necesito

(2m)CL:C(Objeto rectangular)EN-centro-distante P-A-S-E
el pase,

(2m)CL:C(Objeto rectangular)EN-centro-distante DIFICIL SORDO
es difícil (de conseguir) para un sordo,

(2m)RECHAZAR OIR INDEX (...)
porque no oímos se nos rechaza. Yo

PRO1 NECESITAR+centro-distante centro-distante+AYUDAR+centro
necesito que me ayuden

NO-HABER P-A-S-E (2m)CL:C(Objeto rect)EN-centro-distante (...)
porque no tengo el pase

6. Un resumen del capítulo

En este capítulo tratamos algunos puntos cuya comprensión es fundamental para continuar con las explicaciones que ofrecen los capítulos posteriores. Voy a intentar resumir así esos puntos:

6.1. Que son los verbos con clasificador: Los verbos con clasificador son señas complejas, constituidas por varios elementos más simples, de los cuales revisamos dos en este capítulo:

.-las configuraciones manuales clasificadoras (formas de la mano que informan sobre ciertos objetos que participan en lo predicado); y

.-los movimientos, o raíces de movimiento (desplazamientos que constituyen el elemento predicativo de la seña)

En estas señas, el movimiento de la mano informa, sobre el desplazamiento de las entidades, sobre su ubicación o sobre su forma. Y la CM informa sobre la naturaleza de la entidad comprometida con lo dicho.

6.2. Cómo se caracterizan lingüísticamente estas señas: Son señas cuya función es la de predicar sobre el movimiento de las entidades en el espacio, o sobre los lugares que

ocupan o sobre la forma que tienen. Carecen de una forma fija: las locaciones, el tipo de contorno del movimiento y la orientación varían de acuerdo con el esquema de movimiento o con la forma de los objetos sobre los cuales se informa.

6.3. Tipos de CM clasificadora y tipos de raíces movimiento: los verbos con clasificador fueron descritos aquí como señas complejas, y sus dos constituyentes (las CM clasificadoras y las raíces movimiento) fueron tomadas como “morfemas” que se unían en la seña. Consideramos la existencia de tres tipos de cada uno de esos morfemas:

Tipos de CM clasificadoras:

-Clasificadoras de entidad como un todo. Refieren a entidades que se mueven en el espacio o se ubican en él. Funcionan en señas de significado intransitivo.

-Clasificadores de objeto manipulado: Refieren a entidades que son manipuladas por un agente. Aparecen en señas de significado transitivo.

-Clasificadores de superficie: refieren superficies donde se ubican otras entidades. Aparecen siempre en la mano pasiva de predicados intransitivos.

Tipos de raíces de movimiento:

-Raíz de proceso: da cuenta del movimiento de entidades. Corresponde a las acciones de esas entidades en el espacio.

-Raíz de ubicación: da cuenta de la posición espacial de una entidad.

-Raíz descriptiva: da cuenta de la forma de una entidad. El movimiento describe el contorno exterior de esa entidad.