

7. EL VERBO EN LA LSM

El verbo pertenece a la clase de palabras mayores de la LSM. En el capítulo seis, se enunciaron algunas características generales de esta clase de palabra con base en criterios semánticos, distinguiendo así varios tipos de verbos, entre ellos: verbos climáticos, copulares, de funciones corporales, de movimiento, instrumentales, de posición, actividad, afectación directa, factivos, de cognición, de percepción, de emoción, comunicación y de manipulación. Como se anotaba, en dicho capítulo, el verbo es una clase de palabra tan compleja que su presentación amerita un capítulo dedicado exclusivamente a su análisis. Así, el capítulo siete está destinado a la exposición de las características morfológicas y sintácticas del verbo en la LSM.

El verbo en las lenguas de señas representa un interesante campo de investigación lingüística, principalmente por su riqueza morfológica representada por el uso del espacio para trazar trayectorias, señalar actantes (topográfico, pronominal, combinado, etc.), incorporación de clasificadores, y por la presencia del componente de rasgos no manuales que de manera simultánea se coarticulan en la realización de las señas para indicar el tiempo, el aspecto, o el modo del evento (Padden 1990).

La identificación de las particularidades de los verbos en las lenguas de señas tiene como principal antecedente los trabajos desarrollados sobre la Lengua de Señas Americana (ASL), entre los que destacan los estudios de Friedman (1975), Supalla (1978, 1986), Padden (1981, 1983, 1988, 1990), Liddell y Johnson (1987), y Liddell (1990). Estos investigadores aportaron datos significativos sobre la naturaleza del verbo como el uso morfológico del espacio señante (concordancia gramatical, relación de orden de constituyentes, etc.), o el cambio fonológico en la articulación de la seña (configuraciones manuales clasificadoras, raíces de movimiento, etcétera). Entre sus conclusiones señalaron que estas particularidades no sólo permitían la expresión de sus

argumentos sino además aportaban información sobre cómo y dónde se realizaba la acción. Reconocieron que había una clase de verbos que incorporaba a sus argumentos al momento de la realización de la seña, mientras que otro grupo de verbos no presentaba esta característica. Asimismo observaron que existía otro grupo de señas que expresaban acciones pero a diferencia de las otras señas verbales la configuración de la mano se modificaba de acuerdo a alguna característica semántica del objeto sobre el cual se ejercía la acción. El mismo tipo de comportamiento se encuentra en los verbos de la LSM.

En la investigación de los verbos en las lenguas de señas, un lugar importante ocupan los verbos que incorporan a sus argumentos. Esta clase de verbos ha recibido diferentes nombres a partir de la perspectiva de su análisis, pues al observar estas señas verbales se podía apreciar un elemento relevante en su realización, como por ejemplo, la dirección, o el movimiento, o la forma de la mano, etc., de tal forma que a partir de esta distinción se desarrollaron otras categorizaciones de este mismo grupo de verbos. Así, por ejemplo, Woodward (1973) utiliza el término *directional verbs*, verbos direccionales, para este tipo de señas verbales cuyo movimiento marca una trayectoria que aporta información sobre sus argumentos, y destaca la efectividad de estas señas para la utilización del espacio¹. Por otra parte, este grupo de verbos es denominado por Friedman (1975a) como *verbos multidireccionales*. En ese mismo año Frishberg (1975, p. 715) identifica del grupo de verbos direccionales un subgrupo de señas verbales que era producido con una configuración manual (CM) particular y una orientación específica, que aportaba no sólo información sintáctica sino también semántica de sus argumentos. Frishberg llama a estas CM *clasificadores* y los

¹ De acuerdo con este investigador los verbos direccionales permiten al señante reunir una gran cantidad de información en un signo. Da como ejemplos las señas de la ASL GIVE ‘dar’ o HIT ‘pegar, cuyo cambio en el movimiento de la dirección del verbo indica quien está realizando la acción, quién la recibe y la ubicación o localización de la misma.

predicados que contienen este tipo de CM se han llamado *clasificadores de predicado*² (*predicate classifiers* en términos de Allan 1977), o *verbos de movimiento y locación* (Supalla, 1978)³.

Por otra parte, Carol A. Padden (1988b) realiza una clasificación de los verbos basada en el uso morfológico del espacio. Esta investigadora identifica tres tipos de verbos a partir de los afijos que se le pueden añadir a la base verbal. Así, el primer grupo lo constituyen los llamados verbos llanos (*plain verbs*), los cuales no se flexionan para marcar persona o número y no tienen afijos locativos. Aunque de acuerdo con Padden, algunos verbos planos si pueden flexionarse para indicar el aspecto, habitual o continuativo, y presenta como ejemplo el verbo ‘llorar’. Un segundo grupo es el de los verbos flexivos (*inflect verbs*). Este tipo de verbos marca persona, número, y aspecto, pero tampoco tiene afijos locativos. Y el tercer grupo, los verbos espaciales (*spatial verbs*)⁴, son aquellos que no se flexionan para indicar persona, número o aspecto, pero a diferencia de las dos clases anteriores sí tienen afijos locativos; asimismo este tipo de verbos se subdivide en otras clases. Las tres clases de verbos identificadas —llanos, flexivos y espaciales— presentan una morfología determinada, los verbos llanos no incorporan en su realización a sus argumentos; los verbos flexivos son aquellos que presentan una morfología para indicar persona y número; y los verbos espaciales son aquellos que presentan un morfología locativa.

A diferencia de la propuesta de Padden (1988b), la clasificación de Liddell y Johnson (1987) y Liddell (1990), introduce el término verbos de concordancia (*agreement verbs*), en lugar de verbos con flexión, y exponen que los argumentos de este tipo de verbos se marcan espacialmente por el

² Esperanza Morales y colaboradores (2002), en su estudios sobre los aspectos gramaticales de la Lengua de Signos Española, emplea el nombre de *clasificadores predicativos*.

³ V. Judy Kegl y Sara Schley (1986) exponen un análisis de la productividad de los clasificadores predicativos en la ASL a partir de la posibilidad de cambiar la configuración manual y la combinación con la raíz de movimiento.

⁴ Algunos otros investigadores han sugerido el término de marcadores *markers* para referirse a este tipo de verbos (Nini Hointing y Dan Slobin 2002). Liddell (2003) identifica a este grupo de verbos que forman clasificadores de predicado como *depicting verbs*. No se compromete al uso de una terminología como clasificador u otra denominación.

lugar que ocupa el sujeto y el lugar que le corresponde al objeto⁵. Asimismo, al referirse a los verbos espaciales, los denominan como verbos espacio locativos (*spatial-locative verbs*), estos verbos tienen solo un significado locativo. Para estos autores, la diferencia entre los verbos de concordancia y los verbos espacio locativos consiste en que el movimiento de los articuladores activos —de los verbos espacio locativos— no inicia necesariamente en el lugar de referencia que corresponde al sujeto o al objeto. Por ejemplo, los verbo TIRAR o CAMINAR, se articulan partiendo del espacio señante, pero, esto no significa que sea la primera persona del singular quien ejecuta la acción.

Ahora bien, Scott Liddell, Robert Johnson, y Carol Padden coinciden en la identificación de un grupo de verbos que no marcan ninguna concordancia gramatical, ni hacen referencia al espacio topográfico⁶. Este tipo de verbos se le denomina verbos llanos (*plain verbs*).

Como se puede observar estos autores coinciden en el reconocimiento de tres grandes grupos de verbos, un primer grupo que incluye los verbos cuya modificación de su estructura fonológica (movimiento, dirección, orientación, ubicación) permite señalar a sus argumentos en el espacio. Un segundo grupo de señas verbales que describe cosas en lugares (localización y posición de sus argumentos en el espacio topográfico), o la forma y extensión de objetos, así como la descripción del movimiento de alguna entidad. Y un tercer grupo que está formado por aquellos verbos que en su realización no señalan lugar ni concordancia gramatical. Estos tres grupos de verbos se identifican aquí como *no demostrativos o llanos, demostrativos y espaciolocativos*.

A partir de estas primeras clasificaciones, como resultado del análisis de los verbos de la ASL, se han desarrollado diversas investigaciones sobre los verbos en otras lenguas de señas, por ejemplo, el estudio de Morales López, Pérez Casanova y colaboradores (2002) sobre los

⁵ Padden (1990) adopta el término de verbos de concordancia (*agreement verbs*) en lugar del término verbos flexivos, dado que los verbos planos también se flexionan como ella misma mencionara.

⁶ Judy Kegl (1990) retoma las propuestas de Padden (1988b), Liddell y Johnson (1987), y expone que además de las características morfológicas y sintácticas para la clasificación de los verbos en la ASL se requiere de distinguir sus propiedades semánticas y el orden de la estructura en la que aparecen.

clasificadores predicativos en la LSE (Lengua de Signos Española); Collins-Ahlgren (1990) investiga la relación de la lengua oral dominante, thai, y los predicados espacio locativos en la *Thai Sign Language* (THAISL); Meir (1999) investiga las propiedades morfosintácticas de los clasificadores verbales en la *Lengua de Señas Israelí* (ISL); Amaral, Coutinho, y Delgado Martins (1994) presentan un análisis sobre el tiempo, aspecto y modo de los verbos de la LGP (*Língua Gestual Portuguesa*). Por otra parte, Oviedo (2001) hace una exposición de los verbos demostrativos, no demostrativos y con clasificador de la LSC (*Lengua de Señas Colombiana*), y Massone (1993, 1994) analiza los verbos deícticos y no deícticos, así como el tiempo, aspecto y modo de los verbos de la LSA (*Lengua de Señas Argentina*). Con respecto a los verbos de la LSM se encuentra el trabajo desarrollado por Boris Fridman (1996a, 2005a; 2005b) quien también adopta la distinción entre verbos demostrativos y los verbos no demostrativos. Este investigador, además ha profundizado en el análisis del sistema tiempo y aspecto de la LSM desde el marco de la lingüística cognoscitiva.

Con base en la distinción de los verbos a partir del uso del espacio y de la incorporación de los argumentos en la realización de la seña verbal, presento el análisis de los verbos de la LSM. De forma arbitraria puede decirse que en la primera parte de este capítulo hago la caracterización de esta clase de palabra en tres grandes grupos: los verbos no demostrativos (7.1), los verbos demostrativos (7.2) y los verbos espaciolocativos (7.3). La segunda parte está enfocada a la presentación del sistema de tiempo, aspecto y modo (TAM) de la LSM (7.4).

7.1 LOS VERBOS NO DEMOSTRATIVOS O LLANOS

Los verbos no demostrativos o llanos se caracterizan porque en su articulación no incorporan a sus argumentos, es decir, que ninguno de sus rasgos de OR, DI, UB o movimiento establece una correferencialidad con los argumentos con los cuales se relaciona. Como ha observado Fridman

(1996a), hay muchos verbos transitivos e intransitivos, por ejemplo, JUGAR, COMER, CORRER, que nunca señalan a sus argumentos; es decir, en ningún caso modifican su estructura fonológica para cumplir una función demostrativa, como se muestra en (1)

(1) PEPE-H[P]_x JUGAR MARÍA-M[M]_y PRO-DUAL^{→x,y}
 ‘Pepe juega con María’

Así, en los verbos llanos se marca con pronombres independientes o frases nominales los argumentos que desempeñan los diferentes roles gramaticales. Entre los verbos no demostrativos o llanos se encuentran los verbos de cognición como CONOCER, PENSAR, COMPRENDER/ENTENDER APRENDER, RECORDAR, OLVIDAR, los verbos de proceso como NACER, CRECER, DESAPARECER, MORIR, verbos de emoción como AMAR o TEMER, y verbos de estado como VIVIR, ROMPER/ESTAR-ROTO⁷. Veamos los siguientes ejemplos.

(2) ÍNDICE^{→x} PERIÓDICO LEER
 ‘ella lee el periódico’

(3) PEPE-H[P] ÍNDICE^{→L} ÍNDICE^{→1} $\frac{\text{neg}}{\text{NO-CONOCER}}$
 ‘Pepe no me conoce’

$\frac{\text{preg}}{\text{(4) ÍNDICE}^{\rightarrow 2} \text{ ABUELO MORIR}}$
 ‘¿tu abuelo se murió?’

Como se pudo observar en (2), (3) y (4), los verbos que parecen en estas oraciones marcan de manera independiente a sus argumentos, forman parte del grupo de los verbos llanos. Este tipo de verbos participa en la formación de predicados no demostrativos y se caracterizan por no incorporar a sus argumentos en la realización de la seña verbal. Asimismo un gran porcentaje de estos verbos son verbos intransitivos, es decir, desde un punto de vista sintáctico son verbos que no se

⁷ Para Massone (1993, 1994) dentro del grupo de verbos llanos se puede identificar dos subgrupos, los *verbos de proceso* y los *verbos de estado*.

construyen con complemento directo. No obstante, como se podrá observar en el capítulo ocho sobre la sintaxis de la LSM, hay ciertos verbos, generalmente transitivos, que pueden usarse como intransitivos y viceversa, como, por ejemplo, ÍNDICE^{-1} PAN COMER ‘comí pan’ e ÍNDICE^{-1} YA COMER SER-HORA DOS ‘comí a las dos’. De ahí que se prefiere para algunos investigadores, hablar de predicados transitivos y predicados intransitivos, o de usos transitivos y usos intransitivos (V. Héctor Campos 1999).

Entre los diferentes tipos de predicados no demostrativos que se forman utilizando los verbos llanos se encuentran los predicados nominales, adjetivales, existenciales y locativos, como se muestra en (5) y (6)⁸.

(5) JUAN-G[J] HABER DOS HIJO

‘Juan tiene dos hijos’

(6) JUAN-G[J] TIRAR^{-L} PIEDRA

‘él tiró una piedra ahí_L’

En (5) se observa un predicado existencial, de manera independiente aparecen los argumentos del verbo, es decir, la seña JUAN que tiene la función de sujeto aparece antecediendo al verbo HABER y la siguiente posición la ocupa el complemento directo DOS HIJO. Ahora bien, en (6) el verbo TIRAR se realiza con un movimiento dirigido a un lugar particular, es decir, la dirección del movimiento con la que se articula la seña verbal indica la dirección en la cual el objeto es arrojado, de tal forma que aquí el espacio señante sí tiene un valor, que puede ser locativo o pronominal.

En la LSM se encuentran las señas verbales SER y ESTAR, sin embargo, este tipo de verbos no son utilizados en la formación de los predicados nominales o adjetivales. No obstante, en el uso cotidiano se observa el empleo de estas señas dentro de un contexto formal como en la escuela al

⁸ La estructura de estos predicados es presentada de manera general en el capítulo de la sintaxis de la LSM.

abordar el aprendizaje del español, o en los ritos religiosos, o al interpretarse los textos escritos, como se presenta del (7) al (9)⁹.

(7) MARTHA-L[M] SER BONITO

‘Martha es bonita’

(8) PADRE NUESTRO QUE ESTAR EN EL CIELO

‘Padre nuestro que estás en el cielo’

(9) EL SEÑOR SER CON[^]ÍNDICE^{→2}

‘El señor es contigo’

O en el uso de ciertas expresiones como, por ejemplo, las fórmulas sociales *¿cómo estás?* ejemplificada en (10).

(10) preg
ÍNDICE^{→2} COMO ESTAR

‘¿cómo estás?’

Ahora bien, como se ha podido observar del (7) al (10) el uso de estos verbos copulativos SER (7) y (9) y ESTAR (8) y (10) son en gran parte influencia de la lengua dominante, el español. En la LSM a diferencia del español este tipo de verbos no suelen ser utilizados, en cambio se emplea un componente no manual que consiste en un ligero cabeceo hacia delante que se coarticula con un adjetivo o con un sustantivo como se muestra en (11) y (12)¹⁰.

(11) pred
MARÍA-M[M] BONITO

‘María es bonita’

(12) pred
JUAN-L[J] ÍNDICE^{→L} FLACO

‘Juan es flaco’

⁹ Los ejemplos (8) y (9) son parte del texto *Oracional para Sordomudos*. Templo de San Hipolito. Misioneros Claretianos. México. D.F.

¹⁰ Este componente de rasgos no manuales se identifica como (**pred**). Véase el capítulo 8, apartado 8.1, sobre la estructura básica de la oración.

Si comparamos (7) y (11), observamos que en (11) a diferencia de (7), donde aparece la seña verbal (SER) anteponiéndose al adjetivo, se coarticula de manera simultánea el RNM de la predicación al usar la seña del adjetivo BONITO.

7.2 LOS VERBOS DEMOSTRATIVOS

Los verbos demostrativos se caracterizan por el uso del espacio con un valor morfológico, es decir, son aquellos verbos cuyos rasgos articulatorios de OR, DI y UB sufren alguna modificación para establecer una concordancia gramatical con sus argumentos. Debido a esta característica Liddell y Johnson (1987) y Liddell (1990) denominan a este tipo de verbos con el término *agreement verbs* (verbos de concordancia). Los verbos de concordancia son verbos que se flexionan a diferencia de los verbos no demostrativos o llanos. Este tipo de verbos constituyen un amplio grupo de señas que establecen relaciones deícticas significativas entre la estructura fonológica del verbo, y la ubicación de sus argumentos en el espacio (real o figurado). Por ejemplo, contrastemos las siguientes oraciones (13) y (14).

(13) ÍNDICE \rightarrow^L HABER JUAN-M[J]
 ‘ahí_L está Juan’

(14) ÍNDICE \rightarrow^1 VER $^{1\rightarrow x}$ JUAN-M[J]_x PERO ÍNDICE \rightarrow^1 VER \rightarrow^L PEPE-P[P]_L
 ‘veo a Juan pero no a Pepe’

En (13) se observa la presencia de una seña índice, cuya orientación y dirección permite ubicar a *Juan* en el espacio señante. El verbo HABER, sin embargo, no establece ninguna relación deíctica con su argumento, se trata por tanto de un verbo no demostrativo. En cambio, en (14) la seña verbal sí indica a sus argumentos en su propia realización. Es decir, el predicado está formado por un verbo demostrativo VER (el cual se forma con la configuración manual [V]), esta seña presenta una

orientación que se modifica para indicar al elemento que es visto, de este modo las puntas de los dedos del articulador activo se dirigen hacia el argumento (paciente), en este caso *Juan*, y se indica como VER^{-x} . Asimismo aun y cuando no se ve el objeto, la seña verbal que aparece con la glosa VER^{-L} se dirige hacia un punto del espacio señante, hay indexicalidad pero no referencia pronominal, no se ve el objeto. De ahí que aparezca en (14) con el superíndice L. Estas observaciones coinciden con la exposición de Eatough (1992) quien menciona que la dirección del movimiento de las manos en la mayoría de las veces corresponde a una verdadera locación del referente, pero además añade que la morfología de la concordancia verbal en su forma fonológica no es arbitraria como resulta en las lenguas orales.

Veamos ahora el uso del verbo demostrativo, LLAMAR-POR-TELÉFONO. Esta seña verbal se caracteriza por cambiar sus rasgos de ubicación (UB) y dirección (DI) para indicar a sus argumentos.

(15) LLAMAR-POR-TELÉFONO $^{x \rightarrow 2}$
 ‘te llamo’

(16) LLAMAR-POR-TELÉFONO $^{2 \rightarrow 1}$
 ‘me llamas’

(17) LLAMAR-POR-TELÉFONO $^{x \rightarrow y}$
 ‘él/ella le llama a él/ella’

En los ejemplos anteriores se puede observar la dirección de las señas dependiendo de quien ejecute o reciba la acción. La seña del verbo LLAMAR-POR-TELÉFONO se articula con una configuración manual de la seña LETRA- Y que se ubica en el lado ipsilateral de la cabeza, y la yema del pulgar se encuentra próxima a la oreja. En (15) la mano parte de esta primera ubicación y se dirige hacia el espacio señante del destinatario, no hay cambios en la estructura fonológica de la

seña (rasgos de OR y DI) pero el movimiento con el cual se realiza es el que permite establecer los argumentos del verbo. Por otra parte, en (16) la seña parte del lugar próximo al espacio señante del destinatario y concluye en el espacio próximo del señante cercano a la ubicación de su oreja, ya que este tiene el papel de receptor. Por tanto, la modificación de la dirección del movimiento de estos verbos implica que la relación sintáctica de los argumentos es diferente. En cambio, en (17) la seña se articula de un lado al otro del espacio señante, indicando otra relación gramatical, una relación fuera del yo y del tú. El movimiento con el cual se realiza este tipo de verbos describe una ruta que parte de un punto de referencia (x) hasta otro punto (y), donde puede cambiar el sentido de la dirección. Esto significa que el punto de referencia espacial donde comienza la seña (el segmento inicial) indica el sujeto —el que hace la llamada— y el punto donde termina (el segmento final de la seña) indica el objeto —destinatario/recipiente de la llamada—. Los dos están situados en lugares diferentes en el espacio señante. La deixis en la referencia pronominal se aprecia en estas construcciones, pues hay un punto de origen y un punto de llegada que se marcan en dos lugares diferentes del espacio, y esos lugares o puntos hacen referencia a los participantes de esa acción los cuales pueden estar físicamente presentes o no. Por tanto, los verbos de concordancia básicamente se realizan a través de movimientos cortos entre dos locaciones en el espacio, estos movimientos señalan la ubicación de sus argumentos, lo que permite definir la relación sintáctica de estos. Al utilizar la seña LLAMAR-POR-TELÉFONO se marcan dos argumentos, el sujeto y el objeto.

Por otra parte, Fridman (1996a) plantea la necesidad de hacer una distinción en la realización de las estructuras demostrativas con respecto a aquellas señas verbales que se *acercan* o *apuntan* a sus argumentos. Como se mencionó los verbos demostrativos siempre señalan a alguno de sus argumentos en el espacio inmediato, pero de acuerdo con este autor no siempre lo hacen del mismo modo; el cómo señalan a sus argumentos depende de su estructura fonológica. Por ejemplo, los verbos PAGAR y PREGUNTAR son verbos demostrativos (bidemostrativos); la articulación de

estas señas verbales depende de la ubicación del referente y se caracterizan por señalar con las manos a uno o más argumentos en el espacio inmediato, el sujeto y objeto indirecto. Sin embargo, PAGAR señala en el espacio inmediato a sus argumentos al acercarse a ellos, pero PREGUNTAR a diferencia de PAGAR únicamente señala a sus argumentos al apuntar a ellos.

De acuerdo con Fridman (1996a), los verbos demostrativos señalarían a alguno de sus argumentos dependiendo de la estructura fonológica del propio verbo, distinguiendo entre apuntar (señalar hacia a algo o alguien con el dedo índice o de otra manera) y acercarse (la mano se aproxima hacia el objeto). Es decir, se distingue entre orientación *versus* orientación y movimiento. Así algunas veces la seña verbal se desplaza para indicarlos, en otras cambia la orientación para hacer este señalamiento, y en otras casos, se observa ambas características para expresar a los argumentos del verbo. Por ejemplo, veamos la diferencia entre las señas del verbo DECIR y el verbo RESPETAR.

(18) JUAN-H[J]_x DECIR^{x→3}
 ‘Juan le dijo’

(19) JUAN-H[J]_x RESPETAR^{→2}
 ‘Juan te respeta’

En (18) la mano se orienta y se desplaza para señalar al agente y al destinatario o interlocutor, mientras que en (19) la seña tiene una dirección y orientación para indicar al destinatario. Así, en la realización de algunos verbos demostrativos como DECIR o BESAR el punto inicial de la articulación de la seña indica el lugar de donde parte la acción, señala el agente, y el punto final a donde llega la seña indica el lugar donde se encuentra la persona que es el recipiente/paciente/beneficiario, en quien recae la acción. Por tanto, la dirección del movimiento con la cual se realiza cambia de acuerdo con los elementos que dependen del verbo, los actantes. A diferencia de otros verbos demostrativos como PREGUNTAR o RESPETAR, estas señas verbales

se realizan sin un desplazamiento para indicar a sus argumentos, sino que hay un cambio en la dirección del articulador activo, las puntas de los dedos indican al objeto.

Por otra parte, algunos de los verbos demostrativos se observa una modificación de la estructura fonológica cuando el complemento es la primera persona del singular, como es el cambio de dirección y ubicación del articulador activo (se acercan las manos al espacio próximo al señante)¹¹ como se muestra en (20).

(20) $\text{ÍNDICE}^{\rightarrow 1} \xrightarrow{\text{CaAd}} \text{CUIDAR} + \text{PRO-1} \text{ IGUAL } \text{CUIDAR}^{\rightarrow x} \text{ POS-5 MAMÁ}_x$
 ‘yo me cuido y cuido a mi mamá’

Ahora bien, hay otro grupo de verbos demostrativos que son irregulares específicamente con respecto a la primera persona como complemento directo. Veamos el ejemplo (21).

(21) $\text{DECIR} + \text{PRO-1} \xrightarrow{\text{neg}} \text{ÍNDICE}^{\rightarrow 2} \text{ VENIR}$
 ‘me dijeron que no ibas a venir’

En (21) al realizar la seña verbal DECIR se agrega un segmento movimiento, la mano hace contacto con el pecho del señante, con lo cual se indica que la primera persona del singular, a diferencia de (18) en donde no hay este tipo de contacto.

Otros verbos además de DECIR, como DAR, AVISAR, ENTREGAR, RESPETAR, REGALAR, RESPONDER, señalan con un cambio de orientación y dirección a sus argumentos, pero son irregulares particularmente con respecto a la marcación de la primera persona como complemento directo. Todos estos verbos comparten una característica común, la mano activa hace

¹¹ De acuerdo Fridman (1996a) hay algunos verbos demostrativos intransitivos que parecen no poder señalar a la primera persona del singular. Así, para expresar “yo me calmé” o “yo tuve cuidado” en la LSM el señante se representa así mismo como una persona en el espacio inmediato. Es decir, parafraseando a este autor, que esto no es una representación del sujeto de primera persona sino de un sujeto señante como *alter ego* (otro yo).

contacto con una parte del cuerpo del señante y posteriormente ejecutan un movimiento con una trayectoria lineal para indicar al destinatario cuando se trata de otro participante (tú, él, ella). De acuerdo con Fridman (1996a) este tipo de verbos demostrativos con un paradigma irregular, la primera persona ya no se expresa con gestos indécicos, sino con formas fonológicas predeterminadas (cf. 21).

Valli y Lucas (1992) llaman a estas particularidades de los verbos demostrativos de modificar sus rasgos de OR y DI, *direccionalidad* y *reversibilidad*, la primera hace referencia al cambio de dirección (22) y (23), y la segunda al cambio de orientación (24) y (25).

(22) JUAN-H[J]_x ENSEÑAR^{x→y} PEPE-L[P]_y SUMA
 ‘Juan le enseña a Pepe a sumar’ (direccionalidad)

(23) PEPE-L[P]_x $\xrightarrow{\text{neg}}$ NO-HACER PAGAR^{x→y} JUAN-H[J]_y
 ‘Pepe no le pagó a Juan’ (direccionalidad)

(24) JUAN-H[J]_y ÍNDICE^{→1} PEGAR-PUÑO^{y→1}
 ‘Juan me pegó’ (reversibilidad)

(25) JUAN-H[J]_y ÍNDICE^{→1} COPIAR^{y→1}
 ‘Juan me copió’ (reversibilidad)

En los ejemplos del (22) al (24) el articulador activo parte del señante y se dirige hacia el destinatario, pero en (25) hay un cambio en los componentes OR y DI, a diferencia de (22) y (23) en los cuales no se observa cambio en los componentes articulatorios. Esta característica mostrada en los ejemplos (24) y (25), de *reversibilidad* presentada nos conduce a la identificación de otro grupo de verbos demostrativos. En este grupo, por ejemplo, se encuentran las señas verbales como PRESENTAR/MOSTRAR, COPIAR, en las cuales ocurre un cambio de orientación de la palma de la mano para indicar los argumentos del verbo. En estos verbos —que en mis datos corresponden únicamente a señas bimanuales asimétricas—, la parte externa del articulador activo (mano

dominante) señala al agente, y por tanto la palma se orienta hacia el paciente. La mano débil sirve de locación a la mano activa, la cual presenta un movimiento en dirección opuesta al espacio señante del agente como se muestra del (26) al (28).

(26) ÍNDICE^{→1} COPIAR^{1→2}
'te copio'

(27) ÍNDICE^{→y} COPIAR^{x→1}
'él me copia'

(28) JUAN-H[J]_x COPIAR^{x→y} PEPE-L[P]_y
'Juan le copió a Pepe'

Hasta ahora el patrón de movimiento que se ha descrito presenta una dirección que parte del sujeto hacia el objeto, y en algunos verbos suele acompañarse por un cambio en la orientación de la palma del articulador activo. Ahora bien, aun y cuando este tipo de movimiento caracteriza a la mayor parte de los verbos demostrativos de la LSM, hay un subgrupo de verbos en los cuales la dirección del movimiento va en sentido inverso al descrito, es decir, parte del objeto hacia el sujeto.

Así en la LSM se observan señas demostrativas que no necesariamente comienzan el movimiento de las manos en el lugar que corresponde al sujeto; por el contrario el punto de donde parte el movimiento de la seña marca al objeto de la acción, y el punto final a donde llega la seña indica al sujeto, como es el caso de los verbos ROBAR, INVITAR, INVESTIGAR, FILMAR, etc. Dadas las características que presentan este pequeño grupo de verbos se les conoce como verbos *retrodireccionales* (Brentari 1988)¹².

¹² Brentari (1988) considera que los cambios en la direccionalidad y la reversibilidad, en los verbos de concordancia, son dos marcadores distintos que cumplen funciones diferentes en las lenguas de señas. Así la dirección del movimiento marca las relaciones semánticas entre los actantes del verbo, mientras que orientación de las manos marca las relaciones sintáctica sujeto –objeto. La dirección del movimiento de la seña de estos verbos refleja la relación de transitividad que se establece entre los argumentos de los verbos: cuando un tema es transferido del sujeto al objeto, el movimiento refleja la relación de transitividad que se establece entre los argumentos del verbo. Así, cuando un tema es transferido del sujeto

(29) ROBAR^{x←2}
'te robó'¹³

(30) ÍNDICE^{→L(y)} JUAN-L[J]_y INVITAR^{y←1}
'Juan me invitó al cine'

En los ejemplos anteriores la seña verbal se articula en el espacio próximo al señante, las puntas de los dedos se orientan hacia el paciente/objeto (fuente), y el movimiento de la seña es hacia el agente/sujeto. De acuerdo con Friedman (1975) y Brentari (1988) los verbos “direccionales” regulares así como los verbos denominados retrodireccionales, la dirección del movimiento va de la fuente (punto de partida del movimiento) al objetivo (el punto de llegada del movimiento). Por tanto, la dirección del movimiento en la ASL se debería de establecer en término semánticos, es decir, un movimiento que va de la fuente al objetivo.

Por último, es importante mencionar que los verbos demostrativos además de señalar a sus argumentos presentan otra particularidad que consiste en orientar la seña hacia el nivel del “tórax” del cuerpo del destinatario. Por ejemplo, veamos la secuencia de las unidades (1), (2), (3), y (4) que forman parte del relato *La escuela*.

Fragmento I

Unidad: 1

RNM: /u/

GM: ANTES ÍNDICE^{→1} NIÑO

Traducción: Cuando yo era un niño

Rol señante: Narrador

Nota:

Unidad: 2

RNM:

GM: OcSemicerrados
ÍNDICE^{→1} NO- GUSTAR IR ÍNDICE^{→L} ESCUELA HABLAR

al objeto, el movimiento parte del lugar del sujeto en los verbos direccionales “regulares” y cuando el tema es transferido del lugar de objeto al del sujeto el movimiento se dirige hacia el sujeto. Este análisis de Brentari recibe el nombre de *regla de transferencia*.

¹³ Existe la posibilidad de otra traducción con respecto a los verbos retrodireccionales como por ejemplo en lugar de la glosa ROBAR^{x←2} se traduciría como SER-ROBADO, o en el caso de la seña verbal INVITAR, sería SER-INVITADO, etc.

Traducción: no me gustaba ir a la escuela “oral”

Rol señante: Narrador

Nota:

Unidad: 3

RNM: $\frac{\text{Mir}^{\uparrow\text{arriba}}}{\text{ÍNDICE}^{\rightarrow 1} \text{ MAESTRO}_i \text{ DECIR} + \text{PRO-1}^{i \rightarrow 1}} \text{ neg} \frac{\text{Mir}^{\downarrow\text{abajo}}}{\text{ÍNDICE}^{\rightarrow 2} \text{ HABLAR}}$

GM: $\text{ÍNDICE}^{\rightarrow 1} \text{ MAESTRO}_i \text{ DECIR} + \text{PRO-1}^{i \rightarrow 1} \text{ NO SEÑAS} \text{ ÍNDICE}^{\rightarrow 2} \text{ HABLAR}$

Traducción: mi maestro me decía (que) no señas (que) habla

Rol señante: Niño y maestra

Nota:

Unidad: 4

RNM: $\frac{\text{Mir}^{\uparrow\text{arriba}}}{\text{ÍNDICE}^{\rightarrow 1} \text{ VER}^{1 \rightarrow i}} \text{ neg} \text{ NO ENTENDER}$

Traducción: Yo lo veo, no entiendo

Rol señante: Señante

Nota:

En las unidades (3) y (4) se observa que el señante orienta las señas verbales para indicar a sus argumentos. En este caso al asumir el señante el rol de niño, dirige las señas hacia arriba debido a la diferencia de estatura entre un adulto y un niño, algo similar ocurre cuando el señante asume el papel del maestro, se dirige la seña y la mirada hacia abajo. Además, al dirigir las señas hacia una locación específica, se establece la concordancia gramatical entre los argumentos del verbo.

En resumen, como se ha podido observar dentro del grupo de los verbos demostrativos hay diferencias entre la forma de indicar a sus argumentos, ya sea aquellos que señalan al sujeto y otros al objeto, o sólo al objeto, a través de la modificación de algunos de los rasgos de sus componentes articulatorios (UB, DI, OR). La seña verbal INVITAR sufre modificaciones en los rasgos de orientación y dirección de la configuración y la mano, así como se efectúa un movimiento que parte de la fuente hacia el agente. En cambio al articular el verbo ENSEÑAR, se presenta una modificación de la orientación de la configuración manual para indicar al paciente de la acción. Otra clase de verbos demostrativos está formado por señas verbales como COPIAR, PRESENTAR, que a diferencia de los otros verbos demostrativos, presentan un cambio en la orientación de la palma de la mano, la palma de la mano señala al paciente. Estas señas se orientarán dependiendo de quien reciba

la acción. Y hay algunos otros verbos demostrativos que no presentan ningún cambio de orientación, pero se efectúa un movimiento entre dos locaciones del espacio señante para referirse al agente y al paciente como, por ejemplo, el verbo LLAMAR-POR-TELÉFONO. Por tanto, los rasgos en común que identifican a los verbos demostrativos es la posibilidad de utilizar el espacio para indicar a sus argumentos, y la presencia de un cambio fonológico de las señas para expresar a uno o dos argumentos verbales. Es decir, no todos los verbos de concordancia en su realización flexionan los dos argumentos de la relación, algunos de ellos sólo expresan el objeto y otros únicamente el sujeto. A partir de esta distinción se identifican dos grupos, por un lado los llamados *verbos monodemostrativos* y por el otro los *verbos bidemostrativos*.

A continuación presento una subclasificación de los verbos demostrativos a partir de la distinción entre verbos monodemostrativos (7.2.1) y bidemostrativos (7.2.2).

7.2.1 *Verbos monodemostrativos*

Los verbos monodemostrativos son aquellos que señalan un solo argumento, al sujeto en el caso de los verbos intransitivos, y al objeto en el caso de los verbos transitivos. Estas subclases se caracterizan de la siguiente manera.

7.2.1.1 **Monodemostrativos intransitivos**

De acuerdo con Fridman (1996a) los verbos monodemostrativos intransitivos son verbos que designan atributos inherentes a seres humanos, y suelen ser empleados para dar órdenes como en “¡*ten cuidado!*” o “¡*tranquilízate!*”, o para calificar la naturaleza de alguna persona “*él es miedoso*”,

“eres un tonto”¹⁴. Estos verbos señalan únicamente al sujeto en el momento de su producción como se muestra en los siguientes ejemplos

(31) ---pred
 JUAN-L[J]_x ÍNDICE^{→L(x)} TONTO^{→x}
 ‘Juan es un tonto’

(32) ÍNDICE^{→2} TENER-CUIDADO^{→2}
 ‘cuídate’

Como se puede observar en (31) y (32) los verbos monodemostrativos sólo señalan a un argumento, el sujeto. Entre la lista de verbos monodemostrativos intransitivos se encuentran las señas verbales TENER-CUIDADO, CALMARSE, TRANQUILIZARSE.

7.2.1.2 Los verbos monodemostrativos transitivos

Los verbos monodemostrativos transitivos señalan a un solo argumento. Los verbos OBLIGAR, ORDENAR, RECHAZAR, PATEAR, DISPARAR, son ejemplos de verbos monodemostrativos transitivos, al articularlos se señala al objeto sobre quien recae la acción.

(33) JUAN-L[J]_x OBLIGAR^{→y} ÍNDICE^{→L(y)} PEPE-L[P]_y ÍNDICE^{→y} IR LIMPIAR POS-K^{→y}
 CUARTO
 ‘Juan obligó a Pepe a limpiar su cuarto’ (de Pepe)

(34) DISPARAR^{→1}
 ‘me dispararon’

¹⁴ Fridman (1996a) señala que este tipo de verbos son demostrativos porque al articularse señalan al sujeto. Al respecto comenta que Eatough (1992) se equivoca al afirmar que todos los verbos intransitivos de la LSM son llanos. Ahora bien, de acuerdo con mis datos la gran mayoría de los verbos intransitivos corresponden al grupo de los verbos llanos, no obstante, no me atrevería a afirmar que alguno de los dos investigadores se equivoca en su análisis. Sirva esta nota como una muestra de la necesidad de seguir ahondando en el estudio del verbo de la LSM.

En (33) y (34) al articular las señas OBLIGAR y DISPARAR los rasgos articulatorios de la mano dirección (DI) y orientación (OR) se modifican para indicar el objeto de la acción. En (33) se indica al complemento indirecto y en (34) al complemento directo.

7.2.2 Verbos bidemostrativos

Los verbos bidemostrativos son generalmente verbos transitivos, pues señalan dos argumentos, al sujeto/agente y al objeto, el señante indica esta relación a través de la dirección y orientación de la seña del verbo¹⁵. Son ejemplos de estos verbos los siguientes: AYUDAR (35), ENSEÑAR, REGAÑAR, PEGAR-CON-EL-PUÑO (36), INVITAR (37), MORDER (38), PREGUNTAR, PEDIR-PERMISO, PAGAR, AVISAR, NO-HACER-CASO, BURLAR, RESPETAR (39), entre otros.

(35) $\frac{\text{preg}}{\text{AYUDAR}^{2 \rightarrow 1}}$
‘¿me ayudas?’

(36) INVITAR $^{1 \leftarrow 2}$ CINE
‘te invito al cine’

(37) JUAN-L[J]_x PEGAR-CON-EL-PUÑO $^{x \rightarrow y}$ ÍNDICE $^{\rightarrow L(y)}$ PEPE-L[P]_y
‘Juan le pegó a Pepe’

(38) ÍNDICE $^{\rightarrow L(x)}$ PERRO_x ÍNDICE $^{\rightarrow 1}$ MORDER[PIERNA] $^{1 \leftarrow x}$
‘el perro me mordió la pierna’

(39) PEPE-L[P]_x RESPETAR $^{x \rightarrow y}$ ÍNDICE $^{\rightarrow y}$ MARÍA-T[M]_y
‘Pepe respeta a María’

¹⁵ Este tipo de verbos es denominado por Fridman (1996a) como bidemostrativo transitivo.

En los ejemplos del (35) al (39) se observan diferentes características articulatorias para hacer explícitos los argumentos del verbo. En (35) la seña verbal parte del espacio cercano al destinatario y se dirige hacia el espacio neutro del señante; asimismo en (36) primero se indica al objeto y después al sujeto. En (37) se puede observar que el articulador activo parte del sujeto y se dirige al objeto; y en (38) la seña verbal MORDER incorpora en su realización la parte del cuerpo que es mordida. Por último, en (39) ofrezco un ejemplo con el verbo RESPETAR en el cual el señante orienta su cuerpo y el articulador activo para indicar quien es el sujeto, y dirige la seña hacia quien recae la acción, al objeto. Al respecto, Fridman (1996a) considera el verbo RESPETAR como un verbo monodemostrativo ya que sólo se señala al objeto; sin embargo, en mis datos (cf. 39) la seña RESPETAR sí presenta dos argumentos aun cuando suele ir precedida por un pronombre o seña índice, o un nominativo. Hay una deixis que permite indicar quien es el agente de la acción. Tal vez Fridman lo ubica como monodemostrativo porque no da valor referencial pronominal al deíctico que consiste en un gesto de señalar con la mirada o con la orientación del cuerpo.

Por otra parte, dada las características de las señas de los verbos bidemostrativos es posible identificar dentro de este grupo otros dos subgrupos: los verbos *bidemostrativos ditransitivos* (7.2.2.1) y los *bidemostrativos recíprocos* (7.2.2.2) . Esta distinción se basa en la transitividad expresada por el verbo.

7.2.2.1 Verbos bidemostrativos ditransitivos

Los verbos ditransitivos son aquellos verbos que seleccionan dos objetos. Así, por ejemplo, *regalar, dar, aventar*, son verbos que semánticamente implican que hay un agente, un destinatario o receptor y un objeto que se transfiere. Coincido con el análisis de Eatough (1992) y Fridman (1996a) con respecto a que en la LSM no hay ningún verbo que señale a sus tres argumentos; los verbos

ditransitivos que sí señalan a sus dos argumentos siempre señalan al sujeto y al OI, nunca a los dos objetos. En todos estos verbos se señala a las personas que constituyen el origen y el destino de la transacción pero nunca se señala el tema, la cosa que se da, se entrega, se mueve, se intercambia o se regala, como se muestra en (40) y (41).

(40) $\text{ÍNDICE}^{\rightarrow L} \text{JUAN-L}[\text{J}]_x \text{PERRO REGALAR}^{\rightarrow y}$
 ‘a Juan le regalaron un perrito’

(41) $\text{ÍNDICE}^{\rightarrow x} \text{ÍNDICE}^{\rightarrow y} \text{LIBRO DAR}^{x \rightarrow y}$
 ‘ella le dio el libro’

Por otra parte en las lenguas de señas, como la LSM, las señas verbales que expresan acciones como DAR, AVENTAR/ARROJAR, MOVER, se pueden formar con configuraciones manuales clasificadoras y una raíz de movimiento. Véase los ejemplos del (42) al (44).

(42) $\text{DEM}^{\rightarrow z (\text{papel})} \text{PAPEL}_z \text{DAR}[\text{CL:OBJETO-FINO}_z]^{2 \rightarrow x}$
 ‘pásale ese papel’

(43) $\text{ÍNDICE}^{\rightarrow x} \text{FLOR}_z \text{DAR}[\text{CL:OBJETO-CILINDRÍCO}_z]^{x \rightarrow y} \text{MARÍA-L}[\text{M}]_y$
 ‘él le regaló flores a María’

(44) $\text{ÍNDICE}^{\rightarrow 2} \text{PIEDRA}_z \text{AVENTAR}[\text{CL:OBJETO-CON-VOLUMEN}_z]^{2 \rightarrow y}$
 ‘tú le aventaste una piedra’

Las señas verbales DAR y AVENTAR empleadas en (42), (43) y (44) se consideran clasificadores de predicado, y son tres los argumentos señalados por el verbo, el sujeto, el objeto directo e indirecto. El sujeto y el objeto indirecto se indican a través de la locación de donde parte el movimiento y la locación donde termina, mientras en la configuración manual se expresa alguna característica que hace referencia al objeto directo, no es una referencia déctica sino icónica. Así, el objeto directo en los ejemplos anteriores está representado en la configuración manual a través de la referencia que se establece con algunas de sus características físicas como, por ejemplo, si es un

objeto con volumen (44), o es un objeto fino (42), o cuál es su forma (43). Ahora bien, si consideramos que estas señas verbales incluyen en su realización al sujeto y dos complementos, el objeto directo y el indirecto, formarían parte de los verbos bidemostrativos ditransitivos.

7.2.2.2 Verbos bidemostrativos recíprocos

Los verbos bidemostrativos recíprocos son verbos transitivos en donde existe la participación de ambas manos como articuladores activos, estableciendo una configuración bimanual simétrica y simultánea¹⁶. Constituyen un grupo reducido de verbos, por ejemplo, DISPARARSE, BESARSE, ENCONTRARSE-CON-ALGUIEN, VERSE, DARSE, CHOCAR/TOPARSE-CON-ALGUIEN-O-ALGO. Los rasgos de orientación y dirección de ambos articuladores activos señalan al sujeto y al objeto de la acción, de tal modo que expresan un sentido recíproco de la acción ejecutada. Así, la realización de la seña por ambos articuladores activos establece una relación simultánea entre los argumentos de cada verbo expresado por cada articulador activo, convierte a ambos en sujeto y objeto del verbo a la vez. Para su representación empleo una flecha bidireccional (\leftrightarrow)¹⁷ como se muestra a continuación.

(45) JUAN-L[J]_x MARÍA-T[M]_y ÍNDICE^{→L} PARQUE ENCONTRAR-CON-ALGUIEN^{x↔y}
'Juan y María se encontraron en el parque'

(46) JUAN-L[J]_x MARÍA-T[M]_y VER^{x↔y} VENTANA VER^{x↔y}
'Juan y María se vieron por la ventana'

(47) JUAN-L[J]_x MARÍA-T[M]_y BESAR^{x↔y}
'Juan y María se besaron'

¹⁶ En el capítulo 5 se aborda este tipo de construcciones bajo el apartado 5.3.6.2 correspondiente a la formación de escenarios interactivos.

¹⁷ Esta convención (\leftrightarrow) ha sido utilizada por otros investigadores como Liddell (2003).

7.3 LOS VERBOS ESPACIOLOCATIVOS

Los verbos espacilocativos son verbos que utilizan el espacio señante de forma icónica y no déctica como los verbos demostrativos. Es decir, la información que aporta el espacio señante al usar los verbos espacilocativos es fundamentalmente locativa, a diferencia de la información que el espacio aporta en los verbos demostrativos. Recordemos que este tipo de verbos demostrativos utiliza el espacio para establecer la concordancia entre sus argumentos, por tanto es una información sintáctico-semántica (Padden 1983, Liddell y Johnson 1987).

Las características de los predicados espacilocativos de la ASL analizadas por Liddell y Johnson (1987) son muy similares a las que observo en la LSM, de ahí que mi presentación de los verbos espacio locativos siga la argumentación dada por estos autores. Asimismo adopto su terminología en la presentación de los datos.

Los verbos espacilocativos se caracterizan no sólo por señalar el movimiento de las entidades en el espacio, o sobre los lugares que ocupan en este, sino también aportan información sobre la forma que tienen (Supalla 1978, 1986; Klima y Bellugi 1979; Padden 1983)¹⁸. Para Liddell y Johnson (1987) este tipo de verbos no sólo indica la ubicación aproximada de sus argumentos, pues su finalidad es comunicar de manera precisa, cómo son, dónde están, cómo se desplazan o cómo se comportan. De tal modo, que el uso de ciertas configuraciones manuales clasificadoras y el movimiento que realizan en el espacio señante hace posible la descripción de “escenarios” y evidencian procesos tridimensionales.

Los clasificadores constituyen una categoría lingüística que se encuentra en las lenguas orales y en las lenguas de señas. Con el nombre ‘clasificador’ se alude a un tipo de morfemas o a

¹⁸ Sobre esta variedad de características mostradas por los verbos espacilocativos se encuentran varios trabajos desarrollado con datos de la ASL. Por ejemplo, como el análisis de los predicados que describen el movimiento, locación y existencia de entidades (Supalla 1978, 1986); el tamaño, la forma o extensión de las entidades también fueron analizadas por Klima y Bellugi (1979).

cierta clase limitada de palabras que se incorporan obligatoriamente al sintagma nominal o al sustantivo núcleo del sintagma, o al verbo, y se seleccionan en función de la pertenencia del sustantivo a una determinada clase semántica. Allan (1977: 285-288) llama lenguas clasificadoras a las lenguas en las que esos morfemas concurren, y de acuerdo con la construcción gramatical en la que aparecen los clasificadores propone una tipología básica de cuatro grupos: lenguas clasificadoras *de número*, de *concordancia*, de *predicado* y *locativas*¹⁹. La LSM se incluye en el grupo de lenguas clasificadoras de predicado (ejemplos de este tipo de lenguas son la ASL, LSE, LSC, LSA, etc.) debido a la formación de ciertas señas en las que aparecen morfemas que hacen referencia a una entidad que se encuentra incorporada en la acción que expresa el verbo, por ejemplo, el movimiento, la transferencia, así como la existencia o localización (Moreno Cabrera 1991; Oviedo 2001). Algunas de estas construcciones gramaticales ya se han podido observar en la presentación de los verbos demostrativos²⁰.

El análisis de los clasificadores de predicado ha tenido un particular desarrollo que nos enfrenta a dos rasgos fundamentales que distinguen a las lenguas de señas de las lenguas orales: el alto grado de iconicidad de sus signos, y el carácter espacial que permite la coexistencia de varios fenómenos simultáneos de los mismos. Por tanto, es necesario tener en cuenta ambos factores para llegar a comprender la importancia de los clasificadores de predicado en las lenguas visogestuales²¹.

En los años setenta del siglo pasado, los clasificadores de predicado se consideraban como señas asistemáticas, sin un esquema fijo de movimientos; ahora dichas particularidades se

¹⁹ Véase Dixon (1968).

²⁰ Véase los capítulos 5 y 6, los apartados 5.3.5., 5.3.6., y 6.1.4 respectivamente.

²¹ Collette Grinevald (2003) presenta una comparación sistemática de los fenómenos de la clasificación nominal en las lenguas orales y visogestuales. Esta investigadora presenta una tipología básicamente morfosintáctica que considera la variedad de sistemas que coexisten en un continuum léxico→gramatical en el cual los clasificadores constituyen un sistema léxico morfosintáctico. En la base de su propuesta tipológica se encuentran cuatro elementos: el lugar de los elementos clasificadores, la semántica, la función y uso de los sistemas, así como el acercamiento multidimensional de los sistemas. Para esta autora los sistemas de clasificación nominal en las lenguas de señas exhibe un mayor grado de iconicidad, de tal modo que los clasificadores verbales de las lenguas de señas parecen ser guiados por principios semánticos como el físico, funcional y la interacción social (v. Paul Friedrich 1970; Denny 1976; Allan 1977).

interpretan como una codificación de las acciones de un modo altamente icónico, pues entre otras cosas, los articuladores activos expresan los desplazamientos o descripciones de los objetos, como si el espacio de las señas fuera un escenario en el que las manos representarían a distintas escalas las acciones de los personajes en el discurso.

Entre los antecedentes del estudio de los clasificadores se encuentran los trabajos desarrollados por Frishberg (1975) y Supalla (1978), ambos sobre la ASL. Frishberg (1975:715) fue la primera en analizar lingüísticamente ese tipo de señas; propone que algunas de las formas de las manos observadas equivale a una especie de clasificadores semánticos, y los describe como “*handshapes in particular orientation to stand for certain semantic features of noun arguments*”. Tres años más tarde, Supalla demostró que aun cuando estas señas presentaban una morfología sumamente compleja, era posible distinguir un número limitado de morfemas discretos que se combinaban a través de ciertas reglas. Los morfemas a los que hace referencia Supalla (1978:29) son las *configuraciones manuales clasificadoras*, que aportan información sobre la clase de objeto del cual se trata en la predicación (la forma del objeto, si es circular, cuadrado, plano, etc.), o sobre su pertenencia a clases semánticas abstractas (humano o animado); y un morfema o *raíz de movimiento*, que constituía la raíz verbal a la cual se incorporaba la configuración de la mano, y que representaba el movimiento o la locación de los elementos nominales asociados al verbo. Por tanto, ambos elementos —configuración manual clasificadora y la raíz de movimiento— constituyen un tipo de *clasificador de predicado*. Este investigador estableció un paradigma que sirvió de base para el estudio posterior de los clasificadores de predicado.

Supalla (1978, 1982, 1986) asignó a las raíces de movimiento que observó un valor predicativo, y las llamó *verbos de movimiento y ubicación*. Parte del supuesto de que este tipo de verbos forma predicados sintéticos cuyo sistema contiene tres tipos de raíces de movimiento y diferentes clases de configuraciones manuales (CM) clasificadoras. Las tres raíces de movimiento

que propone son: *raíz de existencia*, *raíz de contacto*, y *raíz de movimiento*, y cada una de estas raíces al combinarse con una CM clasificadora forma diferentes tipos de predicados²². Por ejemplo, veamos (48).

- (48) PEPE-T[P]_x ÍNDICE^{→L} CALLE_y MA:ESTAR-EN[CL:ENTIDAD-BIPEDA_x]^{↓L}
 MD:CL:SUPERFICIE-PLANA_y
 MI:_xENCIMA_y
 ‘Pepe está parado en la calle’

En (48) se puede observar que de manera simultánea los articuladores activos hacen referencia a distintos elementos. Por una parte, la mano activa presenta una configuración (12+sep/o-) específica para designar a una ENTIDAD-BÍPEDA. Y por la otra, la mano débil tiene una CM (1234/a+) que hace referencia a una SUPERFICIE-PLANA. Ahora bien, la entidad bípeda está correlacionada con el sujeto de la oración, enunciado previamente con la seña del nombre propio, PEPE-T[P]_x, sobre esta entidad se predica que se encuentra en un lugar específico, expresado con anterioridad con la seña CALLE. Esta locación se correlaciona con la entidad denotada por la mano débil (SUPERFICIE-PLANA). La raíz de movimiento que se realiza tiene una dirección hacia el plano horizontal o piso. La mano activa cuya configuración hace referencia a la entidad bípeda (al sujeto PEPE-T[P]_x), finaliza con un contacto con la mano débil que le sirve de tábula, y cuya referencia está relacionada con una superficie plana, ‘la calle’. Este tipo de relaciones son un ejemplo de la formación de escenarios interactivos en la LSM (véase el capítulo 5 el apartado 5.3.6) .

²² Morales López *et al.* (2002: 116-119) en su estudio de la LSE abordan la descripción del *predicado existencial*, *predicado de ubicación o posición*, y *predicado de movimiento*, a partir del reconocimiento de estos tres tipos de raíces. Las describe de la siguiente manera: a) *Raíz de existencia*: Proporciona información de que algo es o está, o existe en un espacio no marcado. Este predicado suele ir combinado con un clasificador que indica la forma y tamaño del objeto. b) *Raíz de locación*: Movimiento hacia abajo seguido de una detención. c) *Raíz de movimiento*: Esta raíz muestra la trayectoria de movimiento de alguna entidad. Puede ser de dos tipos de *trayectoria* e *imitación*. El primero representa la trayectoria espacial (real, iconicamente a escala) del referente, es decir de un punto a otro punto. Y el segundo no representa una trayectoria, sino una manera de movimiento.

Con respecto a la convención que utilizo para la transcripción de los clasificadores de predicado, ejemplificada en (48), consta de dos partes, la primera se refiere a la raíz verbal ESTAR-EN y la segunda entre corchetes hace referencia a la configuración manual clasificadora CL:ENTIDAD-BÍPEDA. Se observa además un superíndice formado por una flecha con dirección hacia abajo y una letra ‘e’ mayúscula para indicar la locación(↓L). El esquema de este tipo de clasificador de predicado es el siguiente.

ESTAR-EN[CL:ENTIDAD-BIPEDA]^{↓L}

La propuesta de Supalla (1978, 1982, 1986) sobre los clasificadores de predicado ha sido adoptada por diferentes investigadores principalmente en el reconocimiento de estas dos partes fundamentales: la raíz de movimiento y la configuración manual clasificadora. Otros investigadores como Wilbur (1987), Liddell y Johnson (1987), Serena Corazza (1990), Collins –Alhgren (1990), Meir (1999) se han interesado en el estudio de las configuraciones manuales clasificadoras y de la formación de predicados en diferentes lenguas de señas.

Por otra parte, la propuesta de Liddell y Johnson (1987) se enfoca al análisis de los llamados “predicados espacilocativos” en la ASL. El criterio de categorización que emplean en su análisis está relacionado con el significado de los movimientos individuales, y a partir de ello distinguen tres categorías de predicado: raíces de proceso (*process roots*), raíces estativodescriptivas (*stative-descriptive roots*), y raíces de contacto (*contact roots*).

De acuerdo con Liddell y Johnson sólo en dos de estas categorías el movimiento es significativo —raíces de proceso y estativo descriptivas—, a diferencia de la tercera categoría en la cual el movimiento no aporta una información significativa y sólo contiene un tipo de predicado simple. Esta última raíz ya había sido identificada por Supalla a la cual él denominaba “raíz de

contacto”, término que también es adoptado por estos investigadores en su análisis de los predicados espacilocativos de la ASL.

En la LSM la descripción general de estas tres categorías es la siguiente. En la primera categoría, que hace referencia a la raíz de proceso, el movimiento de la mano corresponde al movimiento de las entidades, por ejemplo, véase en (49) descrito el tipo de trayectoria que realiza la mano activa, la cual a su vez hace referencia a un vehículo de cuatro ruedas.

(49) DESPLAZARSE[CL:VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS][TRAYECTORIA: de derecha a izquierda]

El movimiento de la mano, de derecha a izquierda, corresponde al movimiento del vehículo. Ahora en (50) aparece otra entidad que también se desplaza siguiendo una trayectoria similar a la especificada en (49).

(50) DESPLAZARSE[CL:ENTIDAD-VERTICAL] [TRAYECTORIA: de derecha a izquierda]

El movimiento de la mano corresponde al movimiento de una persona que se encuentra de pie y que se desplaza de derecha a izquierda. Por tanto, en esta categoría formada por *raíces de proceso*, el movimiento de las manos en el espacio señante corresponde al movimiento descrito por el objeto en cuestión, así como también señala los cambios de estado que puede tener. Los rasgos de orientación (OR), dirección (DI) y ubicación (UB), suelen modificarse para transmitir significados diferentes, como se pudo observar en (49) y (50).

En la segunda categoría, correspondiente al uso de *raíces estativodescriptivas*, la señal producida describe más un estado que una acción o un proceso. En este tipo de señas no ocurren detenciones significativas y la variabilidad de las CM, así como las modificaciones en los rasgos de UB y OR, informan sobre los diferentes atributos físicos del objeto que es descrito como se muestra en (51).

(51) CL: SUPERFICIE-ABULTADA

En (51) se observa el uso de ambos articuladores activos, una de las manos se mantiene detenida (MD) mientras que la otra mano (MA) describe la estructura de la superficie. En este tipo de predicado el movimiento de la mano no corresponde a algún cambio en la entidad sino que muestra la forma o características del objeto que se describe.

Y con respecto a la tercera y última categoría, las *raíces de contacto o de ubicación*, se caracterizan por estar constituidas por un solo movimiento, corto y simple (frecuentemente dirigido hacia abajo), seguido de una detención. Este movimiento hacia abajo no corresponde a cualquiera de los movimientos o de los atributos físicos de las entidades que se describen. Sino que este segmento articulatorio (detención) es el que establece la locación y orientación del objeto que es representado por una configuración manual específica, como se muestra en (52).

(52) ESTAR-EN[CL:ANIMAL-CUDRÚPEDO] (raíz de contacto)

En (52) la seña que se realiza ubica a un animal cuadrúpedo en un lugar, pero el movimiento realizado no corresponde al movimiento propio del animal. Pero, si el movimiento fuera representado entonces se estaría hablando de una raíz de proceso y no de contacto.

Ahora bien, como se ha podido observar estas tres categorías comparten el hecho de que la configuración manual, la ubicación y la orientación son aspectos significativos. Al respecto de la configuración manual, Liddell y Johnson (1987) proponen una clasificación de las configuraciones manuales que se combinan de manera productiva con estas raíces de movimiento, e identifican seis clases de morfemas clasificadores con base en criterios morfológicos y semánticos. Las seis clases de morfemas reconocidos por estos investigadores son: entidad total (*whole entity*), superficie (*surface*), instrumento (*instrument*), tamaño (*size*), ancho y profundidad (*width-depth*), y perímetro

(*perimeter shape*). Las tres últimas constituyen clases únicas que expresan dimensiones, y se refieren a la profundidad y ancho, límite, y formas perimétricas.

En conclusión, los verbos espacilocativos forman clasificadores de predicado que tienen una estructura que consta de una raíz predicativa, que proporciona información sobre la acción o el movimiento que realiza un objeto, o sobre su localización, y un morfema clasificador que puede indicar diferentes tipos de información sobre el referente al que representa, por ejemplo, su forma y tamaño, o sobre cómo lo percibimos globalmente, o bien, expresa la forma en que tomamos un objeto para manipularlo.

A continuación presento de manera esquemática las tres de raíces espacilocativas o de movimiento: proceso (7.3.1.1), estativodescriptiva (7.3.1.2), y de contacto (7.3.1.3); así como los diferentes grupos de morfemas clasificadores: entidad (7.3.2.1), clasificadores superficie (7.3.2.2) de profundidad y ancho (7.3.2.3), de extensión o límite (7.3.2.4), perimétricas (7.3.2.5), y de instrumento (7.3.2.6), identificados en mi corpus de verbos de la LSM.

7.3.1 Raíces espacilocativas

7.3.1.1 Proceso

Las raíces de proceso (también denominadas de movimiento) describen el desplazamiento de las entidades, expresan las acciones de esas entidades en el escenario topográfico que constituye el espacio señante. A simple vista este tipo de raíz no sigue ningún tipo de esquema fijo, pues al representar el desplazamiento real de las entidades referidas ofrecen múltiples variaciones de movimiento, al igual que pueden ocurrir en el mundo de la experiencia. Así, las manos siguen trayectorias curvas o rectas, se cruzan, van hacia arriba, hacia abajo etc. Los rasgos de OR, DI y UB,

suelen modificarse, para transmitir la trayectoria o movimiento que sigue la entidad representada por el clasificador incorporado.

- (53) JUAN-L[J]_{MA=x} PEDRO-H[P]_{MD=y}
 MA:ESTAR-EN[CL:VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS]_x
 MD:ESTAR-EN[CL:VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS]_y

 MA:DESPLAZAR[CL:VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS]_x
 MD:DESPLAZAR[CL:VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS]_y
 MI: CHOCAR^{x↔y}
 ‘chocó Juan con Pedro’

- (54) ÍNDICE^{→1} LIBRO_x Mir^{→L}
 MA:PONER[CL:OBJETO-RECTANGULAR]_x^{→L}
 MD:CL:SUPERFICIE-PLANA_L
 MI: _xENCIMA_L
 ÍNDICE^{→L} MESA_L
 ‘puse el libro en la mesa’

- (55) BEBÉ_x /u/
 CAMINAR[CL:ENTIDAD-BÍPEDA_x][MANERA:TITUBEANTE]
 ‘el bebé está caminando’

Del (53) al (55) se puede observar el uso de configuraciones manuales clasificadoras, que hacen referencia a distintas entidades. En (53) se presenta un morfema clasificador que hace referencia a los vehículos de cuatro ruedas en las dos manos. Por otra parte, en (54) a diferencia de (53), cada una de las manos hace referencia a cosas diferentes, la mano activa se refiere a un objeto rectangular ‘libro’ y la mano débil a una superficie plana ‘mesa’. En (55) se emplea un morfema clasificador que se refiere a una persona en dos piernas la cual se desplaza de manera titubeante.

Como se puede observar, los ejemplos (53) y (54) se distinguen por el uso de ambas manos como articuladores activos, sin embargo (54) a diferencia de (53) es un predicado clasificador formado por una seña bimanual en la cual ambas manos se refieren a cosas diferentes (figura y fondo). En las lenguas de señas es productivo el uso de ambos articuladores activos para expresar este tipo de relaciones. Ahora bien, el mismo ejemplo enunciado en (54) puede producirse de la siguiente manera ilustrada en (56).

(56) ÍNDICE^{→1} LIBRO_x MESA_y MA:PONER[CL:OBJETO-RECTANGULAR_x]
 MD:CL:SUPERFICIE-PLANA_y
 MI: _xENCIMA_y
 ‘puse el libro en la mesa’

En (56) el señante primero enuncia los elementos que constituyen la relación figura (libro) y fondo (mesa), y posteriormente de manera simultánea ambos articulados activos se colocan en el espacio para expresar esta relación.

Para expresar las diferentes trayectorias que siguen las diversas entidades (vehículos terrestres, aéreos, personas, animales, etc.), el señante hace cambios en la orientación de la mano, los cuales corresponden al cambio de orientación de la entidad, como se muestra a continuación.

(57) AVIÓN DESPLAZAR[GR:TRAYECTORIA-CURVA][CL:VEHÍCULO-AÉREO]
 ‘el avión volaba haciendo curvas’

(58) COCHE DESPLAZAR[GR:TRAYECTORIA-ZIGZAG][CL:VEHÍCULO-CUATRO-
 RUEDAS]
 ‘el coche iba zigzagueando’

En los ejemplos anteriores la trayectoria que describe la mano activa en (57) son líneas curvas y en (58) se trata de una línea en zigzag.

Por otra parte, de acuerdo con Liddell y Johnson (1987) si no hay movimiento, o mejor dicho, de un movimiento con trayectoria, esta situación también aporta información significativa, pues implicaría la ausencia de movimiento del objeto en cuestión, o a una detención del movimiento del mismo objeto, como se muestra en (59).

(59) COCHE_x MA:DETENER [CL:VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS_x]^{→L} (...→)
MD:DESPLAZAR [CL:ENTIDAD-MÚLTIPLE-PERSONAS_y]^{→L}
MI: y DESPLAZAR –FRENTE_x

‘el coche se detuvo para que pasara la gente’

Así como esta raíz de proceso aparece en oraciones donde se expresa el movimiento realizado por los propios objetos, también ocurre en los verbos de transferencia, por ejemplo, la acción de tomar un objeto y colocarlo en algún lugar. Esta raíz de proceso combinada con un verbo de transferencia se ilustra en (60).

Mir^{→L}

(60) VASO_x ÍNDICE^{→L(y)} MESA_y MOVER [CL:OBJETO-CILÍNDRICO_x]^{2→L(y)}
‘lleva el vaso a la mesa’

En la oración *pon el vaso en la mesa*, expresada en (60), el movimiento del articulador activo corresponde al movimiento que se realiza de tomar el vaso y colocarlo en la mesa.

Algunos verbos que denotan acciones como *caer, soltar, tirar, arrojar*, etc., implican una modificación en la configuración de la mano, es decir, comienza con una CM específica que hace alusión a algunas de las propiedades del objeto (volumen, forma, etc.), y termina con otra CM diferente, por lo regular la articulación de los dedos se extienden y se abren haciendo una configuración manual (1234+/a+), con lo cual la acción de soltar se muestra de manera icónica como se muestra en los ejemplos del (61) al (63).

- (61) JUAN-L[J] VASO CL:ACCIÓN:SOLTAR[OBJETO-CILÍNDRICO]^{↓L}
 ‘Juan tiró el vaso’
- (62) ÍNDICE^{→x} PAPEL_y CL:ACCIÓN:ARROJAR[OBJETO-ESFÉRICO]_y^{x→1}
 ‘me aventaron bolas de papel’
- (63) ÍNDICE^{→L(x)} PLANTA_x MA:BROTAR[CL:OBJETO-que-se-EXPANDE_x]
 MD:CL:SUPERFICIE-PLANA_y
 MI: _xBROTAR-DE_y
 ‘las plantas ya están creciendo’

Entre las raíces de proceso observadas en la LSM se encuentran DESPLAZAR, MOVER, PONER, SOLTAR, DEJAR-CAER, ARROJAR, DETENER, ENCONTRARSE-CON, CAMINAR, SEGUIR, etc., y de acuerdo con los ejemplos que he presentado de este tipo de raíces, se observa que éstas tienen significados transitivos o intransitivos.

Para concluir el análisis de las raíces de proceso, cabe mencionar que, de acuerdo con Liddell y Johnson (1987), aunque este tipo de raíces incorporan una gran variedad de tipos de movimiento, los predicados en los que participan comparten las siguientes características:

- El movimiento describe una trayectoria, o presenta una detención.
- La presencia o ausencia de movimiento es significativo.
- La CM es significativa.
- La locación de la mano es significativa.
- La orientación de la mano es significativa.
- El signo describe una acción o un proceso.

7.3.1.2 Descriptiva

Las señas producidas con raíces descriptivas comparten cuatro de las seis características enlistadas para las raíces de movimiento. Las raíces descriptivas difieren en cuanto a la significatividad del movimiento que describen, ya que éste no expresa el desplazamiento ni la detención de la entidad como en las raíces de proceso, ni tampoco que se esté ubicando en algún lugar, sino las propiedades físicas o externas del objeto, por ejemplo, el volumen, perímetro, altura, profundidad, etcétera. (Liddell y Johnson 1987). Las señas que se producen con este tipo de raíz describen más un estado que una acción como se muestra en (64).

- (64) ÍNDICE^{→1} QUERER ESPEJO_x CL:FORMA-ESPEJO-W
MA:ALTURA-ENTRE[SUPERFICIES-PLANAS][GRADACIÓN-VERTICAL-X]
MD:ALTURA-ENTRE[SUPERFICIES-PLANAS][GRADACIÓN-HOTIZONTAL-Y]
'quiero un espejo grande cuadrado'

En (64) se observa el uso de ambos articuladores activos, las manos de manera simultánea describen en el espacio señante la forma y las dimensiones del objeto al que se hace referencia.

Las señas producidas con raíces estativodescriptivas, presentan variabilidad de las configuraciones manuales, así como modificaciones en los rasgos de ubicación y orientación, para representar al objeto e informar sobre algunos de sus atributos físicos, como se muestra en el siguiente par de ejemplos.

- (65) COMPRAR [CL:OBJETO-CILÍNDRICO][GR:DIMENSIÓN-ANCHO]
'compra un tubo grande (ancho)'

- (66) COMPRAR [CL:OBJETO-CILÍNDRICO][GR:DIMENSIÓN-ALARGADO]
'compra un tubo grande (alargado)'

En el ejemplo (65) se utilizan ambos articuladores activos, la CM (1234^{o/o}) describe la dimensión de la boca del tubo. Las manos hacen una gradación dependiendo del ancho al que se hace referencia. Por otra parte, en (66) las manos también presentan una CM (1234^{o/o}) y se desplazan en trayectoria recta en sentidos opuestos para expresar la longitud del objeto.

Los ejemplos del (67) al (69) ilustran la forma en que los señantes describen superficies o lugares.

- (67) CALLE_x MD:CL:SUPERFICIE-PLANA_x
 MA:CL:DESCRIPCIÓN-PERÍMETRO-CIRCULAR_y^{↓L1, L2,...}
 MI: _xTIENE_y
 ‘la calle tiene muchos hoyos’
- (68) ÍNDICE^{→L} CALLE_x MD:CL:SUPERFICIE-PLANA_x (...→)
 MD: (...→)
 MA:CL:DESPLAZAR[TRAYECTORIA-TORTUOSA][VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS_y]
 MI: _yENCIMA_x
 ‘el camino tiene muchas imperfecciones (baches, montículos, etc)’
- (69) TORO (2x) ÍNDICE^{→L} CL:[CERCA][FORMA-CIRCULAR]^{|corral}
 ‘los toros están en el corral’²³

Las oraciones de los ejemplos (67) y (68) expresan cómo es la superficie de una calle, si tiene fallas como hoyos o baches o pequeños montículos. Ambos ejemplos se realizan a través de una seña bimanual, donde uno de los articuladores se mantiene inmóvil (estacionado) en el espacio neutro del señante mientras que el otro articulador describe las características de la estructura de la superficie. En (68) a diferencia de (67) hay un elemento más ‘un auto’, la mano activa cuya configuración hace

²³ Utilizo la convención de encerrar una palabra entre barras verticales para identificar la referencia de los índices.

referencia a un VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS, ejecuta un movimiento con trayectoria accidentada, se describe así la superficie del ‘camino’ al que se hace referencia.

En (69) aparece el CL:[CERCA][FORMA-CIRCULAR] el cual se realiza con ambos articuladores activos. En este ejemplo, la orientación de la mano indica la conceptualización que tiene el señante de un “corral”, es decir, hay varias formas para referirse a este lugar en particular. Se puede utilizar ambas manos con las puntas de los dedos hacia arriba y la palma de la mano hacia el cuerpo del señante. O bien, con las puntas de los dedos de la MA de cara a las puntas de los dedos de la MD, ubicadas ambas manos en el espacio señante descrito como mØTo; la palma de la mano se dirige hacia el cuerpo del señante y la orientación es cubital. Ambos morfemas presentan la misma configuración manual [5] que corresponde a la CM (1234+sep/a+).

Otra de las características de las raíces estativodescriptivas es la posibilidad de que el movimiento de la mano describa una disposición de los objetos en el espacio, es decir, el movimiento del articulador activo, así como los rasgos de orientación y ubicación, describen en el espacio señante la disposición u orden de objetos, como por ejemplo vehículos o papeles, en un lugar determinado. Veamos el ejemplo (70).

(70) COCHE ESQ-LAT{ESTAR-EN[CL:VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS]}^{L1→L2}
‘los coches están alineados en una fila uno al lado del otro’

En (70) se puede observar que el articulador activo realiza varios movimientos para situar a la serie de vehículos a los que hace referencia, señalando así la pluralidad de los objetos y su disposición en el espacio y relativa a los otros coches, uno al lado del otro. Por otra parte, en (71) se ilustra otra forma de expresar una disposición espacial.

(71) PAPEL ESQ-VERT{ESTAR-EN[CL:OBJETOS-PLANOS]}
‘una pila de papel’

En este ejemplo, la mano activa presenta una CM (1234+/a^) que realiza un movimiento con una trayectoria recta de abajo hacia arriba, “describiendo” la forma en que los objetos —papeles— se encuentran distribuidos construyendo una pila de elementos. Se utiliza el morfema esqueleto vertical para situar de manera secuencial una serie de objetos planos.

Hay una serie de morfemas clasificadores que aparecen combinados con la raíz descriptiva. Cada uno de estos morfemas puede graduarse, a través de la modificación de alguno de sus rasgos articulatorios, así el señante expresa con mayor precisión la dimensión del objeto al que hace referencia. Por ejemplo, la CM (1234^{ro}/o^o) que se utiliza para hacer referencia a objetos cilíndricos o circulares, puede realizarse con una o con ambas manos dependiendo de las dimensiones. Así, para referirse a una ‘moneda’ que regularmente se trata de un objeto pequeño se utiliza una sola mano, en cambio un ‘espejo’ puede tratarse de un objeto de mayor tamaño y suele utilizarse ambas manos.

En resumen, las raíces estativodescriptivas realizan un movimiento que describe atributos del objeto, las configuraciones manuales, así como los rasgos de orientación y ubicación son significativos, y las detenciones no son significativas. Principalmente estos clasificadores de predicado describen un estado.

7.3.1.3 Contacto o de ubicación.

La raíz de contacto o de ubicación descrita por Supalla (1978, 1986) y Liddell y Johnson (1987), en su análisis de la ASL, consta de un segmento movimiento el cual es corto, simple, y frecuentemente dirigido hacia abajo, seguido de una detención. El segmento articulatorio detención es el que establece la locación específica del objeto. Este tipo de raíz da cuenta de la posición en el espacio de una entidad, por tanto, el movimiento “hacia abajo” no corresponde al movimiento propio del objeto ubicado, ni a otra característica de este objeto, sino a su posición en un lugar específico. La

combinación de los movimientos seguidos de la detención, produce un predicado estativo en el cual establece la ubicación y orientación de la entidad siendo representadas por la CM. Las raíces de contacto o de ubicación corresponden a verbos intransitivos en los cuales se predica acerca de la ubicación o de la posición espacial de una entidad.

El uso de esta raíz en la LSM se ejemplifica en (72) y (73).

(72) GATO_x HABER ÍNDICE^{→L} CL:SUPERFICIE-VERTICAL_y ^{|barda|} (...→)

MD: (...→)
 MA: ESTAR-EN[CL:ANIMAL-CUADRÚPEDO_x]^{↓L}
 MI: _xENCIMA_y
 ‘hay un gato en la barda’

(73) GATO_x TELEVISIÓN_y MD:CL:SUPERFICIE-PLANA_y (...→)

MD: (...→)
 MA: ESTAR-EN[CL:ANIMAL-CUADRÚPEDO_x]^{↓L}
 MI: _xENCIMA_y
 ‘el gato está echado sobre la televisión’

En (72) y (73) utilizo la convención (... →) para indicar que la MD mantiene las características del morfema clasificador que ya se enunció. En ambas oraciones se observa la participación simultánea de ambos articuladores activos. La mano activa (MA) presenta una configuración manual que hace referencia a un ANIMAL-CUADRÚPEDO, ‘gato’, enunciado previamente al uso de este clasificador. En (72) se presenta una configuración manual clasificadora bimanual simétrica al referirse a la “barda”, y posteriormente uno de los articuladores, la mano débil (MD), se mantiene para servir de locación a la entidad que está siendo colocada en ese lugar. De esta manera, se establece una relación espacial que produce un escenario interactivo entre ambos articuladores activos. Por otra parte, en ambos ejemplos, la mano débil presenta una configuración manual (1234+/a^) para establecer una referencia con una superficie plana, en (72) a una ‘barda’ y en (73) a la parte superior de la ‘televisión’.

El uso de ambos articuladores activos es sumamente productivo en la formación de predicados clasificadores, como se muestra en (74).

- (74) NIÑO_x CASA_y MD:CASA
 MA:ÍNDICE \rightarrow MD|casa|
 MD: (... \rightarrow)
 MA:ESTAR-EN[CL:ENTIDAD-VERTICAL_x]]^{↓L}
 MI: _xADENTRO_y
 ‘los niños están en la casa’

Tanto en (74) como en (72) la MD de una seña bimanual sirve como huella para mantener la referencia del lugar en donde está ubicado el sujeto. Pero, en (74) a diferencia de (72), el uso de la seña CASA al ser bimanual simétrica posibilita que el señante mantenga la mano débil con los rasgos articulatorios de ‘casa’, y continúe con la MA realizando la predicación. Así, el señante en (74) primero enuncia los elementos figura y fondo (NIÑO y CASA), seguido de ello, con el dedo índice de la MA apunta hacia la MD para indicar ‘en la casa’, y de inmediato la MA cambia sus rasgos de orientación para articular el predicado clasificador ‘alguien está en la casa’, manteniendo la MD como referencia de la locación ‘casa’ (sobre este tipo escenarios interactivos véase el capítulo 5, el apartado 5.3.6.).

Hora bien, para expresar grupos de entidades que se encuentran en algún lugar, los señantes repiten varias veces la seña del predicado clasificador. Por ejemplo, la oración *tus cuadros están en la pared* (75), no se refiere a una entidad simple que está siendo colocada en algún lugar, sino a un grupo de entidades, que se especifican a través de la notación L1, L2, L3..., el predicado clasificador se realiza en varios lugares del espacio señante con lo cual expresa su pluralidad.

(75) POS-K⁻² CL:PERÍMETRO-FINO[CUADRADO][VERTICAL][TAMAÑO-X]_x
 MD:CL:SUPERFICIE-PLANA-VERTICAL_y
 MA:ESTAR-EN[CL:OBJETO-PLANO_x]^{-L1, L2, L3...}
 MI: _xESTAR-EN_y
 ‘tus cuadros están en la pared’

A diferencia del siguiente ejemplo (76) en el cual se hace referencia a una sola entidad.

(76) PAPEL_x ÍNDICE^{-L} MA:ESTAR-EN [CL:CARTEL_x]^{L↓}
 MD:CL:OBJETO-CILÍNDRICO_L^{|poste|} # P-O-S-T-E
 MI: _x ENCIMA_L
 ‘el cartel está en el poste’

En los ejemplos anteriores la raíz ESTAR-EN no se realiza con un movimiento hacia abajo, sino con un movimiento recto hacia la superficie de la mano débil con la cual hace contacto (cf. del 72 al 74).

La *raíz de contacto* comparte muchas de las características de los otros dos tipos de raíces discutidas anteriormente, pero se distingue básicamente de las otras raíces (proceso y estativodescriptiva) porque se produce con una trayectoria corta del movimiento seguido de una detención. Además, los rasgos de la configuración manual, la ubicación y la orientación de la mano, sí son significativos, y al combinarse estos componentes con la raíz descriptiva, la seña describe un estado.

7.3.2 Clases de morfemas clasificadores

Las raíces de movimiento se combinan con algunas configuraciones manuales clasificadoras. Estas configuraciones manuales se pueden agrupar a partir de las funciones semánticas con las que se encuentran relacionadas. Es decir, las posturas que adoptan las manos representan un esquema de

rasgos físicos o semánticos que se pueden usar para referir a cualquier entidad que los comparte²⁴. En la LSM he identificado seis clases de morfemas clasificadores: entidad (7.3.2.1); superficie (7.3.2.2); profundidad y ancho (7.3.2.3); extensión o límite (7.3.2.4); perimetrales (7.3.2.5); y de instrumento u objeto manipulado²⁵ (7.3.2.6). Estos morfemas se combinan con algunas de las raíces de movimiento pero no necesariamente con todas como se presenta a continuación.

7.3.2.1 Morfemas clasificadores de entidades

Las configuraciones manuales (CM) clasificadoras de entidades refieren a un objeto como una totalidad y aparecen en predicaciones que expresan el desplazamiento o ubicación espacial de una entidad determinada. La CM representa una entidad, como una persona, coche, animal, etc., y la forma adoptada da cuenta de las características físicas o propiedades semánticas de esa entidad.

Liddell y Johnson (1987) enumeran cuatro características semánticas y morfológicas de esta clase de morfemas, denominada por ellos como *whole entity*, las cuales he considerado para establecer el inventario de las configuraciones manuales de los morfemas de entidades de la LSM:

- 1) Cada una de estas CM representa una entidad total (o algún número de entidades totales),
- 2) Estos morfemas no permiten que algún otro tipo de CM sea ubicado en su superficie;
- 3) Los morfemas de entidad se pueden combinar con los tres tipos de raíces descritas anteriormente; y
- 4) Cuando se combinan con raíces descriptivas, el predicado resultante describe un contorno espacial entre entidades múltiples.

²⁴ Mauricio Pilleux (1991) en su análisis de los clasificadores nominales de la Lengua de Señas Chilena parte de la base de las siete categorías propuestas por Allan (1977) que son material, forma, consistencia, tamaño, ubicación, ordenamiento y quanta (número). Así, por ejemplo, dentro de la categoría material propuesta por este autor se encontraría lo que aquí designo como morfemas clasificadores de entidad.

²⁵ Oviedo (2001) en su análisis de la Lengua de Señas Colombiana también emplea una clasificación basada en tres grupos generales de clasificadores de entidad, clasificadores de superficie y clasificadores de objeto manipulado. Para este autor las diferencias entre estos grupos además de semánticas son gramaticales, determinadas por el tipo de verbo y/o contexto gramatical en el que ocurren esas configuraciones.

En la tabla (7.1) presento las CM de la LSM que pertenecen a este grupo de morfemas. Los números y letras con los cuales identifico cada una de estas CM clasificadoras hacen referencia a las letras del alfabeto manual y números. Estas formas abreviadas están definidas previamente en capítulo correspondiente a la fonología de la LSM (véase capítulo 4).







Configuración Manual	CL	Usos y significados observados	Imagen
1+/o-	1	Una persona en posición vertical que se desplaza o se mantiene parada en un lugar.	
12+/o-	2	Dos personas en posición vertical que se desplazan.	
12^/o-	N	Una persona que se desplaza sobre sus piernas. Las puntas de los dedos se orientan hacia el piso	
12+°sep/o-	V _→	Persona que está sentada Persona que está arrodillada	
123+/o-	3	Grupo de tres personas en posición vertical que se desplazan o se encuentran en algún lugar.	
1234+sep/o-	4	Grupo de cuatro personas en posición vertical que se desplazan o se encuentran en algún lugar	

Tabla 7.1.a. Configuraciones manuales clasificadoras de entidad







Configuración Manual	CL	Usos y significados observados	Imagen
1234+sep/a+	5	Entidad múltiple, personas en posición vertical que se desplazan o se encuentran en algún lugar.	
1234+crz/o+c+	# 5	Entidad difusa que se expande	
14+/o-	Y'	Cualquier clase de vehículos terrestres de cuatro ruedas que se desplazan o se encuentran en algún lugar.	
1 ^{no} /o+	... L	Cualquier clase de vehículo de dos ruedas que se desplazan o se encuentran en algún lugar.	
14+sep/a+	Y''	Cualquier clase de vehículo aéreo que se desplazan o se encuentran en algún lugar	
12 ^o sep/o^	... 3	Entidad movable, animales de cuatro patas que se desplazan o se encuentran en algún lugar.	

Tabla 7.1.b. Configuraciones manuales clasificadoras de entidad





Configuración Manual	CL	Usos y significados observados	Imagen
1234 ^{no} /o ^o	C	Cualquier objeto de forma circular o cilíndrica.	
1 [^] NSAb-/o+c+	# F	Cualquier objeto de superficie delgada, fina.	
1234 [^] /o+	[^] B	Entidad manipulable que se refiere a libros, revistas u objetos encuadernados.	
1234+ ^o sep/o ^o	... 5	Cualquier entidad con volumen.	

Tabla 7.1.c. Configuraciones manuales clasificadoras de entidad

Las dieciséis configuraciones manuales que aparecen en las tablas 7.1a, 7.1b, y 7.1c, se pueden combinar entre los tres tipos de raíces: contacto, descriptiva y movimiento.

Por otra parte, algunos clasificadores utilizados para referirse a vehículos, como por ejemplo, CL: VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS, pueden cambiar su orientación. En (77) y (78) se ilustra esta característica.

(77) GIRAR-A-LA-DERECHA[CL:VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS]
‘el coche dio vuelta a la derecha’

(78) GIRAR-A-LA-IZQUIERDA[CL:VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS]
‘el coche dio vuelta a la izquierda’

Como se muestra en (77) y (78) el articulador activo realiza diferentes movimientos (de contorno) para describir una trayectoria que se dirige a la derecha o a la izquierda, lo que sugiere una orientación de tipo gradual. En ambos ejemplos, las puntas de los dedos de la CM correspondiente al CL:VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS corresponden al frente del vehículo. Coincido con Oviedo (2001), al considerar que la orientación de algunos de las CM clasificadoras de entidad debe estar en correspondencia a la orientación espacial determinada por la postura “natural” de la entidad representada en el espacio, lo cual parece estar determinado por un patrón claramente icónico.

Los siguientes ejemplos muestran cómo las CM clasificadoras de entidad se combinan con los tres tipos de raíz de movimiento.

(79) PEPE-T[P]_x HERMANO_y ESTAR-EN[CL:ENTIDAD-VERTICAL-DE-PIE_x] (...→)
 MA:DESPLAZAR[CL:ENTIDAD-VERTICAL-DE-PIE_x]
 MD:DESPLAZAR[CL:ENTIDAD-VERTICAL-DE-PIE_y]
 MI: _yTRAS_x
 ‘Pepe sigue a su hermano’

En (79) se utiliza un clasificador para referirse a una persona —CL:ENTIDAD-VERTICAL-DE-PIE—, ambas manos funcionan como articuladores activos, con una CM 1 (CL:ENTIDAD-VERTICAL-DE-PIE). Así, el señante representan dos personas, en posición vertical, una detrás de otra al moverse, esta relación forma un escenario interactivo. Ahora contrastémoslo con el siguiente ejemplo (80) en el cual también se hace referencia a una persona.

(80) PEPE-T[P]_x ÍNDICE^{→L} CALLE_y MD:CL:SUPERFICIE-PLANA_y
 MA:ESTAR-EN[CL:ENTIDAD-BIPEDA_x]^{↓L}
 MI: _xENCIMA_y

‘Pepe está parado en la calle’

Se observa en (80), el uso de la CM (12+/o-) con las puntas de los dedos orientadas hacia el piso, para referirse a una entidad bípeda. La mano débil hace referencia a una superficie plana. La

combinación del morfema clasificador entidad y la raíz de contacto, representa una persona que se ubica en una superficie cualquiera. En (80) a diferencia de (81) no se emplea el CL:1 para referirse a una persona de pie; no obstante, este clasificador (12+/o-) también se utiliza para referirse a una persona que se encuentra parada.

Muchas CM clasificadoras de entidad se pueden combinar con las raíces estativodescriptivas como en el ejemplo anterior; entre los predicados que se producen están los que describen un perímetro determinado. Este perímetro se “delimita” por la repetición de la CM clasificadora, las repeticiones hacen referencia a múltiples entidades, como se muestra en (81) y (82).

(81) COCHE MD:ESTAR-EN[CL:VEHÍCULO-DE-CUATRO-RUEDAS] (...→)
 (...→)
 MA:ESQ-SEC-LAT{ESTAR-EN[CL:VEHÍCULO-DE-CUATRO-RUEDAS]}^{→L1, L2, L3...}
 ‘los coches están estacionados en batería’

(82) NIÑO MA:ESTAR-EN[CL:ENTIDAD-MÚLTIPLE] (...→)
 (...→)
 MD: ESQ-SEC-FRONTAL{ESTAR-EN[CL:ENTIDAD-MÚLTIPLE]}^{→L1, L2, L3...}
 ‘los niños están formados en dos filas’

En los ejemplos anteriores se utilizan ambos articuladores activos, el señante articula con cada una de ambas manos dos clasificadores de predicado que aparecen de manera simultánea. Asimismo, se observa en ambos ejemplos el uso de un esqueleto secuencial, “lateral” en (81) y “frontal” en (82), de tal manera que cada uno de los objetos a los que se hace mención se ubican topográficamente en el espacio señante atendiendo al tipo de esqueletos.

7.3.2.2 Morfemas clasificadores de superficie

Los clasificadores de superficie corresponden a las configuraciones manuales cuyo significado se refiere a una superficie donde otro objeto puede ser ubicado. El elemento que funciona como punto de ubicación (mesa, techo, árbol, etc.) debe ser primero identificado y luego sustituido por el morfema de superficie apropiado, sobre el cual efectivamente puede localizarse el objeto o entidad²⁶. De acuerdo con Liddell y Johnson (1987) los morfemas de superficie sólo se combinan con las raíces de contacto y raíces de proceso. En mis datos de la LSM no encuentro algún ejemplo donde aparezca este morfema superficie combinado con una raíz de proceso.

En la tabla (7.2) aparece el inventario de los clasificadores de superficie que he observado en mis datos de la LSM.

²⁶ De acuerdo con Liddell y Johnson (1987) en su análisis de este grupo de morfemas en la ASL los morfemas de superficie tienen una característica fundamental que lo distingue de las CM clasificadoras de entidad, y es el hecho de que estas CM pueden representar una superficie sobre la cual otras entidades pueden ser localizadas, lo cual se puede observar también en la LSM.




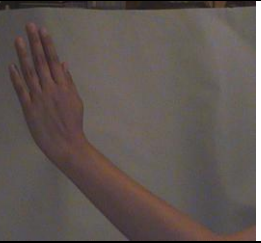


Configuración Manual	CL	Usos y significados observados	Imagen
1^°NSAb-/o+c+	# F	Superficie delgada/ alambre	
1234+sep/a+	5	Escalera, cercas.	
12+/o-	2	Silla	
Antebrazo	%	Superficies horizontales o verticales	
1^/o+c-	^ L	Superficie estrecha, ancha, etc. (gradación)	
1234+/a^	B	Superficie parecida a una pared, calle, cama, techo.	

Tabla 7.2. Configuraciones manuales clasificadoras de superficie

Veamos ahora los siguientes ejemplos en donde aparecen combinados el morfema clasificador de superficie, en (83) con la CM clasificadora [2+] y en (84) con la CM clasificadora [B].

(83) JUAN-L[J]_x ÍNDICE^{→L} SILLA_y
 MD:CL:SUPERFICIE-PLANA-SILLA_y ÍNDICE^{→y} ROMPER
 MA:ESTAR-EN[CL:ENTIDAD-BÍPEDA_x]
 MI: _xENCIMA_y
 ‘Juan se paró encima de la silla y se rompió’

(84) ÍNDICE^{→1} COCHE_x HABER ÍNDICE^{→L} ESCUELA_y
 MD:CL:SUPERFICIE-VERTICAL_y
 MA:ESTAR-EN[CL:VEHÍCULO-CUATRO-RUEDAS]
 MI: _xENFRENTE_y
 ‘mi coche está frente a la escuela’

En este par de ejemplos se observa el uso de espacios interactivos, el morfema superficie con la raíz de contacto; el señante utiliza la MD para articular el morfema superficie plana en (83) y en (84) para referirse a una superficie vertical. La MA articula el morfema entidad, es decir, el objeto que debe ser ubicado en un lugar. En (83) la mano activa hace referencia a una entidad bípeda —Juan— que se coloca encima de una superficie plana —la silla—. En cambio, en (84) es un vehículo de cuatro ruedas que se coloca con respecto a una locación específica, frente a la escuela. Véase ahora el ejemplo (85).

(85) GATO_x ÁRBOL_y MD:CL:SUPERFICIE-ÁRBOL_y
 MA:ESTAR-EN[CL:ANIMAL-CUADRÚPEDO_x]
 MI: _xENCIMA_y
 ‘el gato está arriba del árbol’

Resulta interesante el ejemplo (85) dado que se emplea el antebrazo como parte de la CM clasificador superficie. La participación del antebrazo fue considerada por Supalla (1978, 1986) en la descripción de las CM clasificadoras que especifican forma y tamaño (*size and shape specifiers*), las cuales corresponden a los morfemas superficie; así, Supalla incluye en algunas configuraciones manuales el antebrazo como parte de la CM básica clasificadora. Por otra parte, Liddell y Johnson (1987) también describen el uso del antebrazo en algunos morfemas de superficie de la ASL. En el análisis de los morfemas clasificadores de la LSM considero el antebrazo como parte de los morfemas de clasificador superficie.

Asimismo, es importante notar que a diferencia de los clasificadores entidad, estas CM clasificadoras sí permiten que otra CM sea ubicada sobre ellas. Como ya se mencionó, la combinación de estas configuraciones manuales clasificadoras aparecen siempre articuladas por la mano débil.

7.3.2.3 Morfemas de profundidad y ancho

Los morfemas de profundidad y ancho son aquellas configuraciones manuales clasificadoras que representan la profundidad, ancho y forma de una entidad. Por tanto, los predicados que forman este tipo de morfemas describen o representan algunos de los atributos físicos de los objetos. El uso de estos morfemas²⁷ está restringido a las raíces descriptivas, como se muestra en (86).

(86) PISO

CL: B B

En (86) se utilizan ambos articuladores activos, que se desplazan en línea horizontal frente al espacio señante. Las manos presentan una configuración manual (1234+/a^), la cual glosa como [B],

²⁷ Serena Corazza (1990) denomina a estas configuraciones manuales morfemas descriptivos.

con base en el sistema notacional que empleo y que aparece en la tabla (7.2). Veamos los siguientes ejemplos.

(87) ÍNDICE⁻¹ NECESITAR TABLA CL:OBJETO-RECTANGULAR[GR:DIMENSIÓN-ANCHO]
 ‘necesito una tabla ancha’

(88) DEM^{-L(x)} PAPEL_x ASIR[CL:OBJETO-FINO_x]
 ‘este papel es muy delgado’

En (87) la configuración manual que adopta el articulador activo (1234^{/o+}) hace referencia al ancho de la tabla. En cambio, en (88) el articulador activo además de presentar una CM (1^{/o+c+}), realiza un movimiento local de frotación, con lo cual el señante hace referencia a la cualidad del papel que es muy delgado. Como se ha mencionado, en la raíz estativodescriptiva el movimiento que presenta el articulador activo no tiene un significado sobre el desplazamiento o detención o ubicación del objeto, sino que describe las propiedades físicas del mismo, es decir, se describe un estado más que una acción, como se ilustra en (87) y (88).

7.3.2.4 Morfemas de extensión o límite

El grupo de morfemas clasificadores de extensión o límite contienen además información sobre la extensión del volumen (alto y ancho), longitud y altitud de ciertos objetos. Las configuraciones manuales de esta categoría contienen información sobre el cambio en la altura, longitud, o volumen. El cambio se puede representar un orden creciente o decreciente, como se ejemplifica en (89) al referirnos a un ‘montón de arroz’ .

(89) ARROZ CL:FORMA-CONO [ALTURA-DE-ÁPICE-X]
 SOBRE{MANO}[APERTURA-DE-ÁPICE-Y] ARROZ

‘un montón de arroz’

Por otra parte, se utilizan únicamente con raíces de proceso, y sin trayectoria en el movimiento, como se puede apreciar en (90).

- (90) VASO_x MD:CL:OBJETO-CILÍNDRICO_x
MA:CL:VOLUMEN[GR:MEDIO-LLENO_y]
MI: _yINDICAR-DIMENSIÓN-EN-EL-CONTENEDOR_x
‘un vaso medio lleno’

En (90) se observa una fusión entre ambos articuladores activos, es decir, la mano débil expresa un morfema entidad (objeto cilíndrico) que hace referencia al contenedor (vaso), y la mano dominante o activa articula sobre la mano débil el morfema clasificador que indica la altura o el volumen del líquido en el contenedor. Para indicar la altura de un líquido en algún contenedor se suele utilizar la CM (1+/o-).

En los siguientes ejemplos se expresa un cambio de altura de algo o alguien (91), y como un líquido que se extiende sobre una superficie plana (92).

- Mir^{→L}
- (91) HOMBRE CAMINAR ALEJARSECL:ENTIDAD[HACERSE-PEQUEÑO]
‘el hombre se aleja’

- (92) ÍNDICE^{→L} TAZA_x CAFÉ_y MESA_z
MD:CL:SUPERFICIE-PLANA_z
MA:ESTAR-VOLTEADO[CL:OBJETO-CILÍNDRICO_x]
MI: _xENCIMA_z
- Mir^{→(MA, MD)}
- CAFÉ_y EXPANDER[MA:MD:CL:ENTIDAD-DIFUSA_y]
‘se volteó la taza y se regó el café’

En (91) dado que en la oración se describe que “el hombre se aleja”, el señante de forma gradual modifica la CM (1[^]/o+c-) que expresa como la entidad se hace paulatinamente más pequeña hasta “perdersé” de su campo visual, y se detiene en una CM (1[^]/o+c+). Esta forma de la mano también se emplea para referirse, por ejemplo, a un cigarrillo que se está extinguiendo.

Por otra parte, en el ejemplo (92), la entidad que es derramada (el café) se expande sobre una superficie plana (mesa). La seña MESA (el fondo) se introduce al principio de la oración y no se vuelve a enunciar como tal, aunque se puede establecer una correferencia con la CM clasificadora (SUPERFICIE-PLANA). Sin embargo, posteriormente esta referencia también se omite en la producción de la oración. Es decir, no se utilizan los articuladores activos para expresar MESA ni SUPERFICIE-PLANA. Y se evidencia aquí otro mecanismo para hacer referencia a esta locación, el señante mira hacia el espacio colocado frente a él, implicando que sí se encuentra este objeto —la mesa— frente a él (de manera virtual) para establecer la ubicación y extensión del objeto que fue derramado.

En la tabla (7.3a) y (7.3b) ofrezco algunas configuraciones manuales correspondientes a los morfemas clasificadores de profundidad y ancho, de extensión o límite, así como los perimetrales.

Configuración Manual	CL	Usos y significados observados	Imagen
1234 ^o /o ^o	C	Superficies curvas, redondas.	
1234 ⁺ sep/o ^o	... 5	Objetos agrupados en forma de montón	
1234 ⁺ /a ⁺	B'	Altura	
1234 ⁺ /a [^]	B	Altura, extensión de superficies planas	
1234 [^] /o ⁺	[^] B	Ancho de tablas. Marca límites de líquidos en contenedores	

Tabla 7.3.a. Configuraciones manuales clasificadoras de profundidad y ancho, extensión o límite




Configuración Manual	CL	Usos y significados observados	Imagen
1+/o+	1	Marca límites de líquidos en contenedores	
1^/o+c+	F	Entidad que cambia de altura	
1^°NSAb-/o+c+	# F	Longitud de hilos, alambre, etc.	

Tabla 7.3.b. Configuraciones manuales clasificadoras de profundidad y ancho, extensión o límite

7.3.2.5 Morfemas perimetales

Los morfemas de perímetro expresan información sobre la estructura del perímetro de entidades simples, se combinan con raíces descriptivas. Por ejemplo, un ‘plato pequeño’, se realiza con ambos articuladores activos, con una CM (1[°]/o+), este morfema se anotaría como CL:OBJETO-SER-CIRCULAR-PEQUEÑO. Como se puede apreciar, estas configuraciones manuales clasificadoras describen formas propias de los objetos, y pueden proporcionar de manera simultánea la dimensión del objeto. Estos morfemas pueden componerse de señas bimanuales simétricas o monomanuales. En la tabla (7.4) aparecen las tres únicas configuraciones manuales que forman parte de los morfemas perimetales.




Configuración Manual	CL	Usos y significados observados	Imagen
1 ^o /o+	... L	Perímetros de objetos circulares, cilíndricos.	
1+/o+	L	Perímetros de objetos rectangulares, triangulares, cuadrangulares.	
1+/o-	1	Perímetros de objetos rectangulares, triangulares, cuadrangulares.	

Tabla 7.4. CM representativas de los morfemas perimetrales.

A continuación se ejemplifica el uso de un morfema que hace referencia a un perímetro cuadrado.

intens/a/

(93) ÍNDICE^{→1} QUERER VENTANA MA/MD:CL:SUPERFICIE-RECTANGULAR
TAMAÑO:GRANDE
OR:VERTICAL

‘quiero una ventana rectangular muy grande’

En (93) se utiliza una seña bimanual simétrica cuya configuración manual es (1+/o-). Ambos articuladores describen una trayectoria recta, y conjuntamente forman una figura cuadrada. Asimismo, se observa la coarticulación de un rasgo no manual (intensificador) que hace referencia a la magnitud de la entidad, el señante abre la boca como si articulara la vocal /a/, para expresar que se trata de una superficie “muy grande”.

El análisis de Collins-Ahlgren (1990) sobre los clasificadores de la Lengua de Señas Tailandesa (*Thai Sign Language*), apunta al hecho de la alta frecuencia del uso de ambas manos para establecer el perímetro de una entidad simple. En el caso de la LSM también suele observarse el uso de ambos articuladores activos para expresar un perímetro, principalmente si se trata de perímetros de gran extensión.

7.3.2.6 Morfemas de instrumento

Los morfemas de instrumento se caracterizan por presentar configuraciones manuales que representan a los instrumentos, o la manera en que los instrumentos son manipulados. De acuerdo con Suppalla (1986) dentro de este grupo (*instrument classifiers*) se pueden identificar dos subtipos de morfemas, por una parte aquellos denominados *instrumental hand classifiers*, y por la otra, el grupo identificado como *tool classifiers*. La diferencia entre ambos consiste en que el primer grupo de los clasificadores, la configuración manual y el tipo de movimiento que se realiza, expresa la relación de la mano con la herramienta con la cual se efectúa la acción correspondiente, por ejemplo, sostener un objeto fino (una aguja) para coser o para tejer (94) y (95), o para cortar (96). En cambio el segundo grupo la mano presenta una configuración manual que hace referencia al propio instrumento, como por ejemplo, disparar con una pistola (v. tabla 7.6).

neg

(94) MARÍA-L[M] POS-5 FALDA NO-HACER MANIPULAR[CL:INSTRUMENTO-FINO]
‘María no cosió mi falda’

intens/u/

(95) MARÍA-L[M] MA/MD MANIPULAR[MD:CL:INSTRUMENTO-FINO] BIEN
‘María teje muy bien’

(96) PEPE-L[P]_x ÍNDICE^{→y} JUAN-L[P]_y
MANIPULAR[CL:INSTUMENTO-FINO_z][SOBRE-BARBA]

‘Pepe le cortó a Juan la barba con la navaja’

En (94) el señante al referirse a la acción de coser utiliza una configuración manual (1[^]/o+c+), y en (95) utiliza ambos articuladores activos con una CM (1[→]/o[^]c+). En ambas señas realiza los movimientos de una experiencia real (icónicos) de coser una prenda con una aguja (96) y de estar tejiendo con agujas (95). Un ejemplo similar es el que aparece en (96) en el cual la MA presenta una CM (1[→]/o[^]c+), la mano en un principio se coloca sobre su mejilla y posteriormente ejecuta movimiento cortos rectos, rozando su mentón y sus mejillas.

Como se ha podido observar los clasificadores de morfemas de instrumento manipulado (*instrumental hand classifiers*) presentan movimientos miméticos que marcan la manera de como el agente manipula la herramienta, y la configuración manual tiene una correspondencia con los objetos que funcionan como herramienta para una acción o proceso. Este tipo de morfemas clasificadores además de combinarse con raíces de proceso, regularmente aparecen en predicados transitivos.

Liddell y Johnson (1987) exponen que este tipo de clasificadores de instrumentos difieren morfológicamente de los clasificadores de entidad total en los siguientes aspectos: 1) pueden operar en locaciones corporales, 2) no pueden combinarse con raíces estativodescriptivas ni de contacto; y 3) un gran número de estos morfemas presentan CM bimanuales .

En la LSM he observado diferentes configuraciones manuales clasificadoras de instrumento manipulado, registradas en las tablas (7.5a) y (7.5b).







Configuración manual	CL	Usos y significados observados	Imagen
1+/o-	1	Navajas, cuchillas.	
1°/o+	... L	Objetos redondos.	
1^°/o+c+	# L	Objetos finos y pequeños, clips, tachuelas.	
1¬/o^c+	# T	Cepillo de dientes, lápiz, martillo, etc.	
1^°NSAb-/o+c+	# F	Objeto fino, aguja, alambre, asa, papel.	
1+°NSAb-sep/o+d°c+	° F	Objeto fino, aguja, alambre, asa, papel.	

Tabla 7.5.a. Configuraciones manuales de instrumento manipulado







Configuración manual	CL	Usos y significados observados	Imagen
12 ^{no} /o+	... V	Copas	
1234 ^o sep/o ^o	... 5	Llaves de paso, objetos esféricos.	
1234 [^] crz/o+c+	# 5	Objetos finos, papel, tela.	
1234 [^] /o+	[^] B	Objetos rectangulares, libro, sándwich. (unimanual o bimanual).	
1234 ^{no} /o ^o	C	Objetos cilíndricos, vasos, floreros, tarros.	
1234-/o-	A _s	Volante, tubo, cuerda.	

Tabla 7.5.b. Configuraciones manuales de instrumento manipulado

Las configuraciones manuales reportadas en las tablas (7.5a) y (7.5b) apoyan lo dicho por Supalla (1986) con respecto a las características de los morfemas instrumentales (*instrumental hand classifiers*). Como se puede observar, los articuladores activos muestran las diferentes formas que

adopta la mano del hombre al interactuar con los objetos de diversas formas y tamaños. Así, la postura que la mano adopta para tomar el objeto evidencia un modo visual táctil.

Otro rasgo que define a este grupo de morfemas instrumentales en los cuales hay un objeto manipulado, como ya ha sido señalado por otros investigadores²⁸, consiste en la posibilidad de mostrar “control” o “posesión” sobre alguna otra entidad. Por ejemplo, una CM (1234[^]/o+c) o (1234[”]/o°) es utilizada par indicar que una copa está siendo sostenida, y que se bebe de la misma, como se muestra en (97).

CabAt/LabAbocinados

(97) JUAN-L[J] #C-O-P-A BEBER[CL:ENTIDAD-PARECIDA-COPA]
‘Juan bebe de una copa’

Asimismo, como se muestra en los ejemplos del (98) al (100), se puede cambiar la configuración de la mano para hacer referencia del objeto que es manipulado.

(98) JUAN-L[J] VASO BEBER[CL:ENTIDAD-PARECIDA-VASO]
‘Juan bebe de un vaso’

LabAbocinados

(99) JUAN-L[J] BOTELLA BEBER[ENTIDAD-PARECIDA-BOTELLA]
‘Juan bebe de una botella’

(100) JUAN-L[J] TAZA BEBER[ENTIDAD-PARECIDA-TAZA]
‘Juan bebe de una taza’

En (98), (99) y (100) se observa el uso de una misma raíz verbal pero cambio en la configuración manual. El señante modifica los rasgos articulatorios de la CM para indicar que el objeto que se sostiene y del cual se bebe puede ser una taza, una botella o un vaso. Aunado a ello realiza un ligero

²⁸ Los clasificadores de objeto manipulado según Oviedo (2001: 227) “aparecen con verbos con significado transitivo, en los cuales un agente dotado de voluntad mueve de un lugar objetos o se sirve de ellos como instrumentos”, particularidad ya descrita por Liddell y Johnson (1987), al exponer el ejemplo de que la mano activa puede actuar como instrumento como en la enunciación de la acción de *recoger un vaso*.

cabeceo hacia atrás y los labios se muestran protruidos, en una actitud semejante a la acción de la experiencia de beber.

Para Meir (1999) este tipo de verbos clasificadores presenta una diferencia con otro tipo de señas verbales, como por ejemplo, MOVER[OBJETO-CILÍNDRICO], esta acción denota un evento de movimiento de un objeto cilíndrico. Si comparamos esta seña verbal con el predicado clasificador BEBER[ENTIDAD-PARECIDA-BOTELLA] o BEBER[ENTIDAD-PARECIDA-TAZA], en éstas últimas no solo se hace referencia a la entidad que está siendo manipulada sino también a la forma específica de realizar la acción. De acuerdo con Meir, no hay un énfasis en la configuración manual que representa “una botella” o “una taza” sino a la totalidad de la acción que se expresa.

Por otra parte, Massone (1993) enfatiza sobre el cambio de significado a partir de la modificación de los rasgos de articulación de la CM “tensión” o “relajación”, ya que de acuerdo con esta autora implicaría el control o no del instrumento que se sostiene. Por ejemplo, el uso del morfema CL: USAR-OBJETO-DELGADO-DE-USO-MANUAL, que se articula con una CM (1- \neg /o[^]c+) al combinarse con ciertas raíces verbales, ubicaciones, y con determinados rasgos de tensión o relajación, permiten hacer referencias a acciones como CEPILLARSE-DIENTES (101), ESCRIBIR-CON-LAPIZ/PLUMA (102), APUÑALAR (103). Véase los siguientes ejemplos.

neg

(101) JUAN-L[J] NO-HACER CL:ACCIÓN:CEPILLAR-DIENTES[CL:ENTIDAD-OBJETO-FINO]

‘Juan no se cepilla los dientes’

- (102) $\text{ÍNDICE}^{\rightarrow 2}$ MA:CL:ACCIÓN:MOVER[CL:ENTIDAD-OBJETO-FINO_x]
 MD:CL:SUPERFICIE-PLANA_y
 MI: _xENCIMA_y
 POS-K^{→ 2} NOMBRE ÍNDICE^{↓ L (MD)}
 ‘ponga aquí su nombre’
- (103) $\text{ÍNDICE}^{\rightarrow L}$ JUAN_x CUCHILLO_y
 CL:[EMPUÑAR[CL:OBJETO-CON-MANGO_y]^{w→x} [ENCIMA-ESTÓMAGO_x]]
 ‘a Juan lo apuñalaron en el estómago’

En los ejemplos anteriores los clasificadores de predicado presentan una misma configuración manual (1-_o^c+). No obstante, en (101) la ubicación de la configuración manual clasificadora cercana a la boca abierta (enseñando los dientes) así como el movimiento en su conjunto hacen referencia a la acción “cepillarse los dientes”. En cambio en (102) se observa la formación de un espacio interactivo en el cual la MD hace referencia a una superficie plana y la MA hace referencia al objeto. El movimiento que realiza esta MA sobre la MD en conjunto expresan la acción “escribir” sobre algo. Y en (103) la mano activa parte del espacio señante y termina haciendo contacto con el cuerpo del señante (estómago).

Aunque en estos ejemplos del (101) al (103) se utiliza la misma CM, los rasgos articulatorios como la tensión, el movimiento y la dirección aportan otros datos sobre la acción que se realiza ‘apuñalar’ a diferencia de ‘escribir’ o de ‘lavar’, con lo cual no hay confusión en el uso de los verbos. Contrastemos ahora (101) y (103) con (104) en el cual no se emplea ningún morfema clasificador, pero sí se especifica también el lugar donde se efectuó la acción.

- (104) PAPEL CORTAR[DEDO-PULGAR]
 ‘me corté el dedo con las hojas’

Ahora bien, de acuerdo con el análisis de Massone (1993) la posibilidad que ofrecen estos morfemas instrumentales para poder ampliar el espacio señante a diferentes partes del cuerpo implicaría que la CM en algunos casos no es un morfema instrumental productivo sino que es parte de la forma léxica con la cual se expresa estos verbos, por ejemplo TENER-CORTE-EN-X. A este tipo de verbos se les denomina predicados corporales locativos (*body locative predicates*). Ejemplos de estos verbos en la LSA son AMPUTAR, TENER-VERRUGA, LAVARSE, entre otros. Comparto su análisis con respecto al uso de este tipo de verbos de la LSM, como por ejemplo, TENER-LUNAR, TENER-HERIDA-EN-X, etc., en los cuales no aparece el morfema clasificador. Veamos los siguientes ejemplos.

(105) JUAN-L[J] HABER ÍNDICE^{→L} |punta de la nariz| LUNAR
 ‘Juan tiene un lunar en la punta de la nariz’

(106) CiAr
 ÍNDICE^{→1} GATO PATA ÍNDICE^{→L} CORTAR[PLANTA-DEL-PIE]
 ‘mi gato se cortó la pata’

Por otra parte, falta mencionar aquellos morfemas clasificadores en las cuales la mano hace referencia al propio instrumento con el cual se realiza alguna acción, como se muestra en (107) y (108).

(107) MARÍA-H[M]_x ÍNDICE^{→1} CL:CORTAR-CON-TIJERAS[ESTAR-ENCIMA-PELO]
 ‘María me corta el pelo’

(108) Mir^{→L}
 PEPE-T[P] CASA CL:ACCIÓN:PINTAR[BROCHA] AMARILLO
 ‘Pepe pintó la casa de amarillo’

Si contrastamos los ejemplos del (94) al (103) con (107) y (108) se observa que en estos últimos ejemplos la mano adopta una configuración manual que hace referencia a las características

físicas del instrumento que se está manipulando más que a la manera de tomar este objeto por parte del agente, en (107) la mano presenta una oscilación de la CM (12+sep/o-) a una CM (12+/o-) lo cual semeja la apertura y cierre de las dos hojas o navajas unidas que forman la estructura de la tijera. Por otra parte en (108) el articulador activo presenta una configuración manual (1234+/a+) que semeja a las cerdas del objeto con el cual se pinta, y la acción o el movimiento se realiza con todo el brazo, no es un movimiento de contorno (cabeceo) realizado sólo por la mano. Así, a diferencia de los ejemplos del (94) al (103), en los ejemplos (107) y (108) el señante no presenta una configuración manual que exprese que se está manipulando el objeto, sino que la mano y el movimiento total del brazo hace referencia a la acción de pintar y cortar con las tijeras. Este tipo de clasificadores reciben el nombre de clasificadores de instrumento (*tool classifiers*) (v. Supalla 1986).

En siguiente tabla (7.6) aparecen las configuraciones manuales que ejemplifican este tipo de morfemas clasificadores.





Configuración manual	CL	Usos y significados observados	Imagen
1234+/-	B	Brocha	
12+/-	H	Pincel, cuchillo, navaja	
12+sep/-	V	Tijeras	
1+/-	L	Pistola	

Tabla 7.6. Configuraciones manuales de instrumentos

Ahora bien, a diferencia de los clasificadores de instrumento o de objeto manipulado, en la LSM se puede observar otro tipo de morfemas clasificadores en donde se evidencia una relación entre el objeto, la acción y su relación con la experiencia real. El señante representa la acción y el destinatario establece una relación entre la acción que realiza y la experiencia en el mundo físico. Así, algunas señas verbales como CAZAR-CON-RIFLE, SALTAR-LA-CUERDA, BAILAR, PEDIR-UN-TAXI, MASTICAR, JUGAR-BASQUETBOL, JUGAR-VOLEIBOL, PATEAR, entre otras, presentan un alto grado de iconicidad con la acción que se realiza. Por ejemplo, el señante cuando expresa la acción de CAZAR-CON-RIFLE emplea ambos articuladores activos, se trata de

una seña bimanual asimétrica en la cual la mano débil presenta una configuración manual (1234+°/o°d-y-) y hace referencia al instrumento “rifle” y con la mano activa con una CM (1+/o+) hace un movimiento de “jalar el gatillo” modificando sus rasgos articulatorios, y cambia a una CM (1°°/o+). Asimismo la actitud, expresión corporal, mirada, el cuerpo del señante en su totalidad participa en la articulación de esta seña verbal. Este tipo de clasificadores de predicado los identifiqué como *clasificadores de acción*, aunque algunos autores como Suppalla (1986) y Quinto-Pozos (2002) los han identificado como parte de los clasificadores corporales (*body classifiers*).

7.3.3 Clasificadores de acción

La categorización de los clasificadores descrita por Supalla (1986) en cinco tipos —*size and shape specifiers, semantic classifiers, body classifiers, body part classifiers, instrument classifiers*— permite incluir elementos de naturaleza mímica que son registrados como elementos del sistema lingüístico, como es el caso de los clasificadores de instrumento y los clasificadores corporales, en este último se incluye además los clasificadores acción.

En mis datos de LSM, he encontrado elementos que corresponderían a los denominados *clasificadores corporales* descritos por Supalla, en donde el cuerpo del señante y los movimientos que realiza no sólo con los articuladores activos, sino con el cuerpo en su totalidad, codifican o representa la acción a la que se refiere, como es el caso de verbos BAILAR, PATEAR, JUGAR-BASQUETBOL, JUGAR-VOLEIBOL, BAÑARSE, CAZAR-CON-RIFLE, PESCAR-CON-CAÑA-DE-PESCAR, VOMITAR, SALTAR-LA-CUERDA, LLAMAR-UN-TAXI, SOPLAR, MASTICAR, RONCAR, NADAR, entre otros. Dichos clasificadores los denominé *clasificador de acción*, dado que representan la actividad expresada por el verbo.

(109) CL:ACCIÓN:BAILAR TODA-LA-NOCHE

‘bailé toda la noche’

(110) $\overline{\text{ÍNDICE}}^{\rightarrow x}$ $\frac{\text{intens/u/}}{\text{CL:ACCIÓN:NADAR RÁPIDO}}$

‘él nada rápido’

(111) PEPE-G[P] PERRO_x CL:ACCIÓN:PATEAR $^{\rightarrow x}$

‘Pepe pateó al perro’

En (109) el señante se mueve ejemplificando algunos de los pasos de baile que realizó la noche anterior. Asimismo en (110) la acción ‘nadar’ se expresa de manera icónica, es decir, se utiliza una configuración manual específica (1234+/a^[^]) y un movimiento total de ambos brazos de manera alterna. Y con respecto a (111), el señante realiza un movimiento de la pierna con el cual se expresa la forma en que ‘golpeó’ al perro con el pie. En las narraciones es posible observar con mayor frecuencia este tipo de clasificadores de predicado de acción (v. capítulo 9, la transcripción del cuento de la *Caperucita roja*).

Ahora bien, este tipo de señas identificadas como clasificadores acción, puede variar en su realización, es decir, el señante puede realizar la acción de ‘nadar’ con un estilo específico, dorso, mariposa, etc., así como describir un movimiento rápido o lento. El señante emplea no sólo los articuladores activos, sino además la cabeza, el torso, los rasgos no manuales para expresar la acción que se realiza. Este tipo de clasificadores acción no incorporan en su realización a sus argumentos requiere de un pronombre o de un sustantivo que tenga la función de sujeto.

En resumen, en el análisis de los clasificadores de predicado de la LSM, se puede observar que sólo en dos de las raíces de movimiento (estativo descriptiva y de proceso) el movimiento es significativo. Y únicamente en la raíz de proceso el movimiento sigue una trayectoria. Las raíces de contacto y estativo descriptivas forman predicados de estado. Por otra parte, los morfemas de

entidad son los más productivos, ya que se combinan con los tres tipos de raíces. En total identifiqué dieciséis tipos de morfemas clasificadores y tres tipos de raíces de movimiento. Se anota además que algunas señas verbales que intervienen en estos clasificadores de predicado no pueden considerarse en su totalidad como clasificadores de instrumento o de objeto manipulado, pues es el señante quien a través de todo su cuerpo, no sólo con la manipulación del instrumento, como logra expresar la acción, por ejemplo, la seña verbal JUGAR-BASQUETBOL. Por tanto, es importante resaltar que en el estudio de los clasificadores de predicado deben considerarse elementos semánticos, cognitivos, culturales, conocimiento del mundo, etcétera. Coincido con Liddell (2003) al respecto de los predicados observados principalmente en las narraciones, cuya construcción requiere del dominio del sistema lingüístico, experiencia o conocimiento compartido tanto por el destinatario como por el señante para una comunicación eficaz. Y ejemplos, como JUGAR-BASQUETBOL, dan cuenta de este argumento.

7.4 TIEMPO, ASPECTO Y MODO EN LA LSM

Las gramáticas de las lenguas de señas o habladas proveen a sus señantes/hablantes de categorías para codificar las categorías primarias de *tiempo*, *aspecto* y *modo*. El tiempo está asociado con la secuencia de eventos en el tiempo real o relativo, el aspecto con la estructura temporal interna de un evento, en cambio el modo relaciona la actitud del hablante frente a lo que enuncia, o el compromiso del hablante con respecto a la probabilidad de que la situación enunciada sea verdadera (Payne 1997:233-234). Por otra parte, el aspecto a su vez puede expresarse como categoría gramatical o como parte del contenido léxico de un verbo (Aktionsart). El aspecto y el modo caracterizan la estructura temporal interna del evento, en cambio el tiempo hace referencia a la estructura temporal externa del evento. Sin embargo, el tiempo, aspecto y modo (TAM) son categorías cuyos límites pueden ser difíciles de reconocer, la mayoría de las lenguas las asocia con

la categoría verbo o el sintagma verbal. Estas categorías pueden ser expresadas de forma léxica (analítica) o morfológica (sintética).

El estudio del TAM en las lenguas de señas tiene como antecedente principalmente los trabajos desarrollados en las lenguas orales, demostrando las diferentes formas en que el tiempo, modo y aspecto son expresadas por las lenguas del mundo (orden secuencial de los eventos, morfología verbal, adverbios de tiempo, etc.). En el caso de las lenguas visogestuales las investigaciones sobre estos temas generan varias interrogantes, una de las cuales tiene que ver con la distinción del uso de un sistema para marcar el tiempo basado en verbos con flexión, o si los eventos se sitúan en un punto de la línea temporal ubicada en el espacio señante²⁹. La participación del componente no manual en la expresión de estas categorías, así como la organización (secuencia temporal) de los eventos, y la clasificación de los verbos desde su naturaleza semántica son elementos fundamentales para tratar los aspectos intrínsecos (perfectivos e imperfectivos) de las señas verbales.

Al analizar las categorías del TAM en la LSM, se observa que éstas son expresadas a través de elementos léxicos en algunos casos, o bien por procesos morfológicos. La LSM no sólo establece las referencias temporales y pronominales a través de marcas morfológicas o léxicas, sino también a través del uso del espacio y de la deixis. En general el tiempo se expresa a través de ítems léxicos que se adjuntan a la realización de la forma verbal, o por medio de señas índices (marcas deícticas) o adverbios temporales. Pero, además se observa el establecimiento de las referencias temporales como el *próximo lunes*, o *lunes pasado*, a través del uso del espacio y de la deixis, pues se incorporan movimientos hacia delante o hacia atrás en la línea del tiempo (v. capítulo 5, apartado

²⁹ María Massone (1993) hace un análisis de las categorías de tiempo, aspecto y modo en la LSA, y plantea el uso de una línea temporal para la especificación del tiempo externo del evento. Por su parte Johnston (1991) señala que la línea temporal funciona solo como sistema de marcación referencial para la Lengua de Señas Australiana. De igual modo es presentado por Friedman (1975a) en su estudio de la ASL.

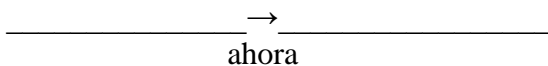
5.3.7; capítulo 6, apartado 6.6.1). Por otra parte, el tiempo puede explicitarse a través de una flexión incorporada al verbo y manifestada en la modificación de uno o más rasgos segmentales y articulatorios de la seña verbal.

En la LSM el aspecto se expresa a través de variados procesos morfológicos, como la presencia simultánea del componente no manual, o la modificación de algunos de los rasgos fonológicos de las señas verbales, por ejemplo, la intensidad o rapidez con la que se realiza el movimiento al articularse la seña. Con respecto al modo se observa la distinción *realis* e *irrealis*.

Resulta necesario destacar que la comprensión del sistema tiempo-aspecto-modo en la LSM requiere necesariamente un estudio más detallado de la naturaleza de los verbos y de su expresión dentro del discurso (v. Fridman 2005a, b). A continuación, presento algunas de las características del sistema de tiempo (7.4.1), aspecto y Aktionsart (7.4.2) y modo (7.4.3), de la Lengua de Señas Mexicana.

7.4.1 El tiempo

El *tiempo* es una categoría gramatical propia del verbo o de la oración, es también una categoría deíctica puesto que marca la secuencia de eventos en relación directa o indirecta con un centro deíctico temporal, a un punto de referencia, que típicamente es el aquí y el ahora del acto de habla. Al respecto Payne (1997:236) considera que, al conceptualizar el tiempo como una línea temporal, es posible establecer un punto referencial del acto de habla, como “*ahora*”, en un punto neutro.



Esta noción conceptual de la línea temporal puede ser utilizada en las lenguas en diferentes caminos, según sean los propósitos de la marcación gramatical. Hay lenguas que al distinguir entre el presente, el pasado, o el futuro, utilizan esta línea temporal, parten del punto neutro indicado (presente/ahora) y se dirigen hacia atrás o adelante para indicar el pasado o el futuro respectivamente. O, se observan lenguas que establecen distinciones como pasado/no pasado, futuro/no futuro, ahora/no ahora. Todas estas formas de representar el tiempo implican el reconocimiento primero de un tiempo referencial presente, el aquí y el hora, en el contexto de la enunciación. También, como menciona Payne (1997), hay algunas lenguas que presentan más distinciones temporales, como por ejemplo, el pasado remoto, distante, cercano, etc., y de igual modo expresan el futuro inmediato o distante. Este autor comenta que suele haber más referencias temporales del pasado que del futuro.

Ahora bien, algunos autores como Friedman (1975), mencionan que la referencia temporal en las lenguas de señas además de expresarse a través de la morfología verbal o el uso de ítems léxicos relacionados con el tiempo, se realiza con recursos deícticos. Es decir, mediante la señalización de un evento o de un momento en la “línea del tiempo”. De esta manera se ubica temporalmente la proposición del señante³⁰. Coincido con este punto de vista de la representación del tiempo en el discurso a través de la deixis. En la LSM, consiste —efectivamente— en “dibujar” en el espacio una línea imaginaria sagital al cuerpo del señante, que se considera *no marcado* (Friedman 1975). El eje del tiempo se extiende hacia adelante y hacia atrás del cuerpo del señante³¹. (v. capítulo 5, apartado 5.3.7.2, figura 5.54; p. 512)

³⁰ Givón (1984:278-82) también plantea un eje del tiempo, en el cual ubica eventos/ estados. Establece en el eje del tiempo, un punto de referencia, “el tiempo del acto de habla”, para ubicar eventos anteriores o posteriores.

³¹ Sobre el estudio de la categoría gramatical tiempo en las lenguas de señas se ha observado la presencia de diferentes formas para su expresión, como se muestra en la LSM, entre ellas el uso de la línea de tiempo. Friedman (1975) en el la ASL y Massone (1993) en la LSA, también sugieren el uso de la línea de tiempo como una forma para la marcación gramatical del tiempo externo del evento.

No obstante, debo mencionar que la existencia de una línea del tiempo en las lenguas de señas ha sido una hipótesis cuestionada. Jacobowitz y Stokoe (1988) (citado por Massone, 1993) exponen que la noción de línea temporal no es parte del sistema del tiempo en la ASL, sino que los verbos flexionan para tiempo pasado y futuro a través de un movimiento hacia atrás o hacia adelante respectivamente. Estos autores señalan que la línea temporal no existe y que aquello que así se ha denominado no es más que “un constructo mental inventado en un intento de describir una lengua no expresada a través del sonido”. Por tanto, asumir una posición con respecto al uso de la línea del tiempo en la LSM crea una disyuntiva, por una parte habría que considerar que estos movimientos deícticos (señas índices, rasgos no manuales o movimientos corporales) establecen una relación con la línea del tiempo, o habría que definir si estos componentes de manera independiente constituyen la expresión gramatical de la categoría del tiempo. En el análisis de la LSM propongo el uso morfológico de un eje que pasa de manera sagital por el cuerpo del señante (línea del tiempo), a partir del cual se establecen los diferentes esqueletos ESQ-POSTERIOR, ESQ-ANTERIOR, que hacen referencia al tiempo pasado o futuro.

De manera general observo que la LSM es una lengua que presenta un sistema para la marcación gramatical del tiempo que incluye elementos morfológicos (flexión verbal, fusión de diferentes tipos de esqueleto), uso de la línea del tiempo y formas léxicas como por ejemplo los adverbios temporales HOY, AYER, MAÑANA, AHORA, PASADO/ANTES, SIEMPRE, para hacer referencia a un tiempo en particular durante el discurso. Todos estos elementos, juntos o separados, sitúan el estado o evento denotado por el verbo en un espacio temporal, el cual hace referencia básicamente al tiempo presente, pasado (reciente o distante) o futuro (próximo y distante). Aunado a ello, se debe notar que la referencia temporal pasada, presente o futura expresada al principio de la enunciación implica que todo el discurso subsecuente —mientras la referencia temporal no cambie— se referirá al periodo de tiempo ya comunicado.

A continuación describo la forma en que se expresa esta categoría gramatical de tiempo a partir de la distinción entre presente (7.4.1.1), pasado (7.4.1.2) y futuro (7.4.1.3).

7.4.1.1 Presente

El presente es el tiempo no marcado; se manifiesta a través de un morfema cero. El verbo no está precedido de ninguna seña que exprese el tiempo gramatical, pero la ausencia de éste identifica precisamente el tiempo presente, es el tiempo del acto de habla, como se muestra en los ejemplos del (112) al (114).

(112) ÍNDICE^{→2} APRENDER
'tú aprendes'

(113) JUAN-N[J] PASTEL COMER
'Juan come pastel'

(114) JUAN-N[J]_i MARÍA-H[M]_j BESAR^{i↔j}
'Juan y María se besan'

Como se puede observar del (112) al (114) el tiempo de cualquier oración que no contiene referencias temporales —frases adverbiales, morfemas específicos o señas deícticas expresadas en algún punto en la línea del tiempo— se considera el tiempo presente (no marcado). Veamos ahora (115).

(115) ÍNDICE^{→ x|trabajo|} PARA ÍNDICE^{↓L}
'ese trabajo es para hoy'

En (115) puede observarse que una seña indéxica CM (1^/o-) con la punta del dedo orientada hacia el piso implica una referencia al tiempo actual (hoy), la cual además expresa una aserción enfática en coincidencia con el tiempo presente.

Por otra parte, en el caso del discurso narrado, se observa un juego constante de tiempo y espacio, de tal manera que es posible hacer referencia al pasado y mantener en el continuum del discurso las estructuras correspondientes morfológicamente a un tiempo no marcado, lo que se parece a lo que en las gramáticas españolas se llama *presente histórico*³². Conforme a este recurso, las referencias temporales se focalizan en función de ese tiempo no marcado. Las construcciones en otros tiempos se reconocen por otro tipo de referentes temporales, y mantienen su expresión en el tiempo en el cual se ubicó la narración³³. Además, en caso de que sea necesario, el señante puede hacer interrupciones para referirse a diferentes momentos en el tiempo de la enunciación. Al igual que en las lenguas orales, como señala Givón (1984:301-4), se comunica así un mensaje más vivido, más actual, más inmediato.

7.4.1.2 Pasado

El tiempo pasado corresponde al tiempo anterior con respecto al momento del acto de habla. Se utilizan varias estrategias para expresar este tiempo como es el uso de un componente no manual que consiste en un movimiento del cuerpo ligeramente hacia atrás (116).

pasado

(116) AYER JUAN-L[J] CINE IR
'ayer Juan fue al cine'

³² Se denomina 'presente histórico' el 'presente' que se utiliza, en lugar de un tiempo verbal pasado, para referirse a un evento cronológicamente situado en un espacio anterior al momento en que se emite el enunciado. El 'presente histórico' por su fuerza expresiva es usual en el habla (v. Rafael Seco 1978:72).

³³ v. la secuencia de las unidades (1), (2), (3) y (4) que forman parte de la narración *Cuando yo era niño*, que ejemplifican esta relativización en el tiempo. Capítulo 9, apartado 9.1.1.

En (116) coexiste el adverbio y el morfema de pasado. Este morfema se coarticula con la seña verbal, es decir, se realiza de manera simultánea con un componente de rasgos no manuales, que consiste en un movimiento del cuerpo ligeramente hacia atrás, glosado en la línea superior como pasado. Por otra parte cuando aparece un adverbio como *ayer*, el morfema de pasado es opcional, y la oración se puede expresar de la siguiente manera:

(117) AYER JUAN-L[J] CINE IR

‘ayer Juan fue al cine’

También se observa el uso de un esqueleto anterior o regresivo para indicar el tiempo pasado de la acción como en (118).

(118) ESQ-POST{DOMINGO}[PASADO] ÍNDICE^{→1} $\overline{\text{neg}}$ COMPRAR PERIÓDICO

‘no compré el periódico el domingo’

En (118) la seña DOMINGO se encuentra incorporada al morfema PASADO, a través del uso del esqueleto anterior. Es decir, la articulación de la seña DOMINGO se realiza con un movimiento de dirección hacia atrás, regresivo, del espacio neutro a la proximidad del hombro ipsilateral. Este movimiento establece un tiempo de referencia pasado y también puede indicar el fin de un evento.

Por otra parte, suele utilizarse un adverbio temporal, la seña de PASADO/ANTES (119); esta seña ocupa la posición anterior al verbo y marca temporalmente todos los verbos subsecuentes, si no se explicita el cambio del tiempo señalado anteriormente, como se muestra a continuación.

(119) ÍNDICE^{→1} $\overline{\text{CaAt}}$ ANTES TRABAJAR $\overline{\text{Mir}}^{\rightarrow L}$ ÍNDICE^{→L} ÍNDICE^{→1} SOLTERO

‘yo trabajé ahí cuando era soltera’

Ahora bien, se observa una diferencia entre la forma de expresar el pasado reciente o remoto. Para el pasado remoto el señante utiliza una expresión HACE-MUCHO-TIEMPO-ATRÁS, la cual ocupa la primera posición en la estructura gramatical como se muestra en (120).

(120) $\frac{\text{u/CiAr}}{\text{HACE-MUCHO-TIEMPO-ATRÁS POS-5 ABUELO TRABAJAR ÍNDICE}^{\rightarrow\text{L}}}$
 HOSPITAL

‘hace mucho tiempo mi abuelo trabajó en ese hospital’
 La seña HACE-MUCHO-TIEMPO se forma con la CM (1234+°/a+°) con un movimiento de contorno giratorio. La palma de la mano se orienta hacia el cuerpo del señante y tiene una ubicación cercana al lado ipsilateral de la cabeza. Asimismo se coarticula con el componente de rasgos no manuales, labios en /u/ y ceño fruncido.

Por tanto, como se puede observar las señas para indicar el pasado reciente y el pasado remoto en su realización utilizan el espacio que se extiende hacia atrás del cuerpo del señante (del hombro hacia atrás).

7.4.1.3 Futuro

La referencia del futuro se realiza de tres diferentes formas, una de ellas, a través del proceso de incorporación del morfema FUTURO. En el análisis de Friedman (1975) sobre la noción de línea temporal, menciona que al usar esta línea no refleja ni produce cambios regulares en el verbo. Sin embargo, en mi análisis de la mayoría de los verbos de la LSM, observo que se forma su futuro por un movimiento hacia adelante del cuerpo con una consiguiente ubicación hacia delante de la seña

producida (si se produce en el espacio) en ajuste a la línea temporal ya descrita, como se muestra en (121) y (122)³⁴.

(121) $\frac{\text{CpoAdelante/CaAd}}{\text{ÍNDICE} \rightarrow^1 \text{JUGAR}} \quad \text{ÍNDICE} \rightarrow^x$
'yo jugaré con él'

(122) $\frac{\text{CpoAdelante/CaAd}}{\text{ÍNDICE} \rightarrow^1 \text{IR IR-JUNTO-A-ALGUIEN}}$
'iré contigo'

En ambos ejemplos el señante realiza un ligero movimiento del torso y la cabeza hacia delante al coarticular la seña verbal para expresar el tiempo futuro. Aunque también, como se muestra en el ejemplo siguiente, el que no aparezca ninguna marca que haga referencia al tiempo de la acción, es decir, la forma no marcada, se puede interpretar como una acción que no se ha realizado.

(123) $\frac{\text{preg}}{\text{ÍNDICE} \rightarrow^2 \text{IR CINE}}$
'¿vas (a ir) al cine?'

Por otra parte, la referencia al futuro también se puede hacer con una frase adverbial MAÑANA, PASADO-MAÑANA, DESPUÉS, etc., como se muestra en (124).

(124) $\text{ÍNDICE} \rightarrow^2 \text{MAÑANA} \quad \text{ÍNDICE} \rightarrow^2 \text{COMPRAR LECHE}$
'mañana tú compras la leche'

En este ejemplo, se utiliza un adverbio temporal, MAÑANA, para indicar el momento en que se realiza la acción. Este tipo de adverbios suele aparecer en la primera posición de la oración, o bien contiguo al verbo.

³⁴ Friedman (1975) en su artículo "Space, time and person reference in ASL", comenta que ha observado que las marcas temporales también pueden indicarse a través del movimiento del tórax y de la cabeza; si la inclinación del torso del señante es hacia adelante expresa el futuro y si es hacia atrás marca el pasado.

Asimismo, se observa una diferencia o gradación para distinguir entre el futuro próximo o inmediato, y el futuro distante. En el caso del futuro próximo se indica a través de un rasgo no manual (cabeceo de atrás hacia el frente) que se realiza de manera simultánea con la seña verbal. El futuro distante se indica con la articulación de la seña léxica FUTURO, esta seña se realiza con una CM (1234+/a+) la cual presenta un movimiento hacia delante, y de manera simultánea se coarticula con el rasgo no manual de labios protruidos (Labprotruidos), el cual funciona como un intensificador, como se muestra en (125).

(125) $\frac{\text{intens/LabProtruidos/}}{\text{FUTURO}} \text{ÍNDICE}^{\rightarrow 2} \text{MAESTRO ESTUDIAR}$
 ‘¿estudiarás para maestro?’

En (125) se ejemplifica el uso de la seña FUTURO como adverbio temporal, suele encabezar la oración, ocupa la posición contigua tanto con sustantivos como con verbos. La acción, que este adverbio modifica, se proyecta hacia adelante en el plano cronológico.

Ahora bien, en la LSM se observa el empleo del esqueleto frontal —vinculado con el eje de la línea del tiempo— para indicar el futuro, como se expone en el siguiente par de ejemplos.

(126) $\text{ESQ-ANT}\{\text{FUTURO}[\text{DICIEMBRE}]\} \text{ÍNDICE}^{\rightarrow 1} \text{CASAR}$
 ‘en diciembre me caso’

(127) $\text{FUTURO} \text{ÍNDICE}^{\rightarrow 1} \frac{\text{CpoAdelante}}{\text{ESQ-ANT}\{\text{IR}\}} \text{POS-5 DINERO}$
 ‘iré por mi dinero’

Como se puede observar, en (126) la seña DICIEMBRE se encuentra incorporada al morfema ‘futuro’, es decir, al realizar DICIEMBRE se modifican sus rasgos articulatorios, la mano activa hace un movimiento hacia delante del espacio neutro y de esta manera se usa un esqueleto anterior para indicar el tiempo futuro. Por otra parte en (127) además del uso de un esqueleto anterior, y del

componente de rasgos no manuales (RNM) —cuerpo ligeramente inclinado hacia delante— como marca del tiempo futuro; este RNM se articula de manera simultánea con la seña verbal. El señante, emplea la seña léxica que glosa FUTURO que ocupa la primera posición en la oración. Contrastemos (126) con (128).

(128) EN-PRÓXIMO DICIEMBRE ÍNDICE^{→1} CASAR

‘en diciembre me caso’

Al comparar (126) y (128) notamos que la misma expresión, *en diciembre me caso*, se realiza de diferente forma. En (128) a diferencia de (126), el señante hace referencia a un evento que se realizará en un futuro próximo. Esta diferencia la expresa empleando al inicio de la oración una seña índice que presenta un movimiento hacia delante. Esta seña aparece con la glosa EN-PRÓXIMO y se antepone a la seña DICIEMBRE.

Por último, en la LSM se puede observar el uso de las señas IMAGINAR/SI y QUERER, en algunos contextos que exigen o propician el uso del tiempo futuro³⁵. Estas señas verbales se colocan en una posición anterior o posterior a la seña de FUTURO, como se muestra en el siguiente par de ejemplos.

(129) condicional
FUTURO IMAGINAR/SI ÍNDICE^{→2} NADA CALOR^SACO ÍNDICE^{→2} PODER

pred
ENFERMO

‘si no te pones suéter te puedes enfermar’

(130) ÍNDICE^{→1} neg QUERER FUTURO DOCTOR_x ÍNDICE^{→1} QUERER pred MAESTRO

‘yo no quiero ser doctora yo quiero ser maestra’

³⁵ Payne (1997) señala que en algunas lenguas como el Bambara (Níger-Congo, África) el marcador del tiempo futuro es un verbo con el significado de ‘venir’.

En (129) y (130), así como en los ejemplos anteriores, se observa como el futuro (próximo o distante) expresa una modalidad hipotética, el empleo de los verbos IMAGINAR y QUERER, aunado a la seña léxica FUTURO, enfatizan la probabilidad o posibilidad de que algo ocurra, o un deseo.

7.4.2 *Aspecto y Aktionsart*

El *aspecto* es una categoría lingüística que contempla el desarrollo interno de una acción. Expresa las fases, la duración o el límite de la misma, es decir, expresa la forma en que se desarrolla y distribuye un evento en el tiempo en el cual ocurre. El significado de esta categoría es independiente de lo que se expresa a través de la categoría gramatical tiempo. Por tanto, se establece una diferencia entre el tiempo interno de la situación (*aspecto*) y el tiempo externo de la situación (*tiempo*).

Ahora bien, la noción de *evento* toma un papel relevante para la comprensión y caracterización de la categoría de *aspecto* (Comrie, 1978b, 1985; De Miguel Aparicio, 1992, 1999), por tanto, es conveniente señalar a qué nos estamos refiriendo con el nombre de ‘evento’.

Un evento se compone de un predicado (descripción de una situación o estado de hechos), y de algún intervalo de tiempo que selecciona el hablante/señante. Se relaciona con el *aspecto*, por ser este la categoría gramatical que caracteriza las diferentes relaciones de un predicado con el marco temporal seleccionado. Por tanto, el análisis del *aspecto* nos conduce a varios caminos, a la definición del evento, a la perspectiva del señante, a sus intuiciones sobre la expresión del tiempo interno del evento, y al significado léxico del verbo. Así, por ejemplo, se puede observar que verbos como “saltar” y “dormir” son verbos cuyos significados implican, respectivamente, un instante o un

proceso en su realización. Pero estos mismos verbos pueden cambiar al ser parte de una predicación, y este cambio es central para la comprensión del aspecto. Si observamos las oraciones *Juan saltó* y *Juan saltaba*, en la primera oración se expresa la acción como terminada, conclusa, mientras que en la segunda se enfoca su desarrollo interno, no se especifica un límite en la duración de la acción. Por tanto, es el aspecto el que caracteriza la realización del predicado en un intervalo de tiempo en el cual ocurre. Así, verbos como *saltar*, *disparar*, *dar*, *recoger*, que se consideran acciones puntuales, o que se realizan de forma instantánea, a través del aspecto pueden presentarse como acciones prolongadas o repetidas. En el aspecto intervienen diferentes elementos que se encuentran asociados para tratar las varias perspectivas desde las que el señante/hablante puede enfocar el desarrollo de una acción, estado o proceso (inicio, continuidad, reiteración, conclusión).

Este planteamiento, entre otros, muestra la necesidad de establecer una distinción entre el aspecto que cuenta con una realización morfológica, y la información aspectual que es aportada por el lexema verbal, la cual es conocida como *Aktionsart*, palabra alemana que hace referencia al *modo de acción* (v. Iturrioz Leza 1993). Precisamente, la noción de *Aktionsart* es de naturaleza semántica, se le considera el aspecto inherente de un verbo léxico realizado de cierta manera: durativa, iterativa, continuativa, habitual, etcétera.

Como se mencionó, el *Aktionsart* o modo de acción, es una categoría semántica asociada al significado del verbo o del sintagma verbal. Abarca una serie de distinciones relativas a la estructura temporal que requiere para su desarrollo la situación denotada por el verbo o por el sintagma verbal, por ejemplo, los verbos *conocer* y *amar*, coinciden en la clase de *Aktionsart* que implican. Ambos aluden a situaciones durativas que deben desarrollarse durante un intervalo de tiempo más o menos amplio. En cambio, los verbos *saltar* y *disparar*, son verbos que comportan un tipo de *Aktionsart*

diferente de los anteriores: designan eventos puntuales que sólo precisan un instante para su realización³⁶.

Los límites que establecen las gramáticas entre *Aktionsart* y aspecto son problemáticos debido a que ambas categorías coinciden en el plano del significado, es decir, se refieren a diferentes perspectivas sobre el desarrollo temporal de la situación denotada por el verbo. Aunque, por lo general, se consideran aspectuales las distinciones que se expresan mediante la flexión verbal (saltaba/saltó) o por medio de perífrasis verbales, en tanto que se remiten al *Aktionsart* las distinciones no gramaticalizadas, las que, como en el caso de *conocer* y *saltar* son inherentes al significado del verbo o del sintagma verbal. Sin embargo, hay quienes consideran incluidas en la categoría aspecto las diferencias en el desarrollo de la acción, estado o proceso, que están implicadas en el propio significado del verbo a las cuales hace referencia el *Aktionsart*.

El aspecto en lenguas como el español se manifiesta de diferentes maneras. Por ejemplo, a través de procedimientos léxicos, ya que la información aspectual aportada por el lexema del verbo permite establecer oposiciones como *mirar/contemplar* [-/+ durativo]. O, por medio de procedimientos flexivos, a través del uso de afijos flexivos se puede transmitir diferencias aspectuales como ocurre en la oposición de dos formas del mismo verbo *bailaba/bailé*. También a través de procedimientos sintácticos como el empleo de perífrasis, por ejemplo, *voy a comer/ acabé de comer*. El primer verbo en la perífrasis verbal funciona como auxiliar y tiene una significación débil que puede llegar a perder; es decir, la toda la perífrasis equivale a un solo verbo. El verbo auxiliar informa que la acción no se ha realizado que está en proceso de ejecutarse. como por ejemplo, en *voy a comer*. Así, en lenguas como el español el uso de estos verbos auxiliares aportan un matiz de significado que no es posible expresar mediante las formas verbales de la conjugación.

³⁶ Según la tipología establecida por Vendler (1967), se distinguen, fundamentalmente cuatro tipos de *Aktionsart*: estados (*state*), realizaciones (*accomplishment*), actividades (*activities/processes*) y logros (*achievement*).

Por otra parte, el uso de modificadores adverbiales como *durante* o *mientras* también indican una diferencia aspectual. Por último, están los mecanismos semántico-pragmáticos, es decir, una situación puede interpretarse como durativa o no durativa, delimitada o no delimitada, dependiendo del contexto y de nuestro conocimiento del mundo, por ejemplo *Juan entró/la multitud entró* [-/+ durativo]. Como se puede observar, todos estos procedimientos se encuentran interrelacionados, y como ya mencionaba Givón (1984: 269 ss.), el aspecto es un tema complejo que involucra además factores de tiempo y modalidad (los cuales con frecuencia se expresan de una manera combinada), lo que origina a su vez que su estudio requiera de la perspectiva de la semántica, la sintaxis y al análisis del discurso, pues sólo así se podría comprender en su justa dimensión.

Ahora bien, la discusión que hasta el momento he presentado proviene del estudio del aspecto en las lenguas orales (noción de evento, significado léxico del verbo, *Aktionsart*). Entre los antecedentes que se tiene sobre el estudio del aspecto en las lenguas de señas se encuentra, por ejemplo, la investigación sobre la ASL de Klima y Bellugi (1979), Liddell (1984)³⁷, Valli y Lucas (1992), Curiel (1994), Massone (1994), las dos últimas sobre la Lengua de Señas Argentina. Por otra parte, destaca el trabajo de Boris Fridman (2005a, 2005b) sobre el estudio del tiempo y aspecto de la Lengua de Señas Mexicana³⁸.

Los principales estudios desarrollados sobre las flexiones aspectuales realizados sobre la ASL han distinguido una variedad de flexiones aspectuales. Klima y Bellugi (1979) encuentran diez modulaciones aspectuales definidas por cambios regulares en las características del movimiento de la seña verbal (velocidad, tensión, longitud, contorno) correspondientes a distinciones semánticas específicas: predisposicional, susceptible, continuativo, incesantes, intensivos, aproximativo,

³⁷ Liddell (2003: 37) aborda el tema del aspecto en la ASL desde una perspectiva cognoscitivista.

³⁸ Fridman (2005a y 2005b), realiza un análisis del aspecto en la LSM, basándose entre otros elementos en la naturaleza semántica del verbo y clasifica a los verbos en durativos, puntuales y estativos. Los verbos puntuales según Fridman predicen procesos perfectivos, muy breves, casi instantáneos. Los verbos que predicen procesos durativos son aquellos verbos intrínsecamente perfectivos. Mientras que los verbos estativos son intrínsecamente imperfectivos.

resultativo, iterativo y de prolongación. Posteriores trabajos sobre el tema en la ASL (Valli y Lucas 1992) se centran en un sistema aspectual más reducido, que reconoce esencialmente las oposiciones de habitual, continuativo, iterativo, intensivo, y distributivo. Por su parte Liddell (1984) registra además de los anteriores el aspecto incoativo.

En la LSM se observan contenidos aspectuales (habitual, iteración, continuativo, etc.) que se expresan de diferente manera, a través de procedimientos morfológicos (flexión y derivación) que se manifiesta por cambios en la estructura fonológica de la seña verbal y el uso de componentes no manuales. El análisis del aspecto en la LSM que a continuación expongo parte de atender a la distinción entre la acción acabada, el del proceso terminado cuyo final se subraya —*aspecto perfectivo*— y, la duración de la acción —*aspecto imperfectivo*— que señala un proceso en curso, una acción durativa, en parte realizada y en parte por realizar. El aspecto perfectivo se aborda en el apartado (7.4.2.1) y el imperfectivo en el apartado (7.4.2.2), así como cada una de las subcategorías que expresan distintos matices del aspecto: habitual, continuativo, iterativo, intensivo, distributivo, incoativo.

7.4.2.1 El aspecto perfectivo en la LSM

El aspecto ha sido considerado como un primitivo semántico que se expresa en términos de [+/- perfectivo], es decir, se refiere a las diferencias en el desarrollo de la acción, estado o proceso que están implicadas en el propio significado del verbo. El *aspecto perfectivo* denota una situación que se ve en su totalidad sin considerar la constitución temporal interna, está relacionado con una periodo corto de tiempo, y caracteriza una situación puntual o momentánea. El aspecto perfectivo es una categoría del aspecto que se expresa mediante morfemas, o incluso por la propia clase semántica del verbo, o por todo el sintagma verbal, por ejemplo, veamos las oraciones *comí pastel* y *comía*

pastel. En ambas oraciones *comí* y *comía* coinciden en expresar un mismo tiempo, pasado, pero se diferenciarían por el aspecto. *Comí* presenta la acción como algo concluso, cerrado, indica una situación completa (*aspecto perfectivo*), en tanto que *comía* la enfoca en su desarrollo interno, aparece el verbo *comer* con una forma imperfectiva que indica una situación en progreso (*aspecto imperfectivo*). La distinción que caracteriza el aspecto corresponde a la visión del señante/hablante cuando describe alguna situación, por ejemplo, como perfectiva (puntual) o imperfectiva (en proceso). El valor perfectivo nos permite concebir el final de un evento (su principio y su fin), mientras que el imperfectivo sólo nos permite ver una parte interna del evento.

Uno de los aspectos tradicionalmente considerados como expresiones de una acción terminada es el *perfectivo*. El aspecto perfectivo denota una situación completa independientemente del tiempo (Comrie 1978b, 1985; Payne 1997). Este aspecto nos permite visualizar la situación completa y por tanto es posible medir la distancia entre su principio y su final, es decir, su duratividad. En las siguientes oraciones en las que aparecen verbos de diferentes clases, cada una de las señas verbales se coarticula con un rasgo manual que se caracteriza principalmente por un ligero cabeceo hacia el frente. Del corpus de verbos de la LSM identifiqué una serie de señas verbales que presentan una flexión para indicar el tiempo pasado y que presentan un aspecto puntual como DAR, REGALAR, DECIR, AYUDAR, ENSEÑAR, OBEDECER, CONTAR y PRESENTAR, entre otras. En estas señas verbales el movimiento final y la detención se producen con cierta tensión y el cuerpo del señante permanece rígido, así como con un ligero movimiento de la cabeza hacia delante. Estas realizaciones fonológicas pueden considerarse representaciones morfológicas de flexiones perfectivas³⁹, como se muestra en los ejemplos del (131) al (135).

³⁹ Para Fridman (2005a, 2005b) los verbos puntuales y los verbos durativos además de ser intrínsecamente perfectivos pueden aceptar una marcación perfectiva. Para este investigador la información no es redundante pues agrega información de anclaje temporal pretérito o futuro, dependiendo del afijo seleccionado. Así, la flexión perfecto-perfectiva expresa una acción en tiempo pasado o futuro, no establece especificaciones de duración, ni límite temporal,

- (131) DECIR^{1→2}
‘te dije’

MA	
Seg	D-----M-----D Lin
CM	12+°apil+/o+c+
UB	UngPol Prox Lin S-O Os ₁ To ₂
DI	Palma Base
OR	Neut
RNM	∅ CaAd

En la matriz de rasgos taxonómicos del componente no manual se especifica el rasgo (CaAd), que indica un ligero cabeceo hacia delante. En los ejemplos posteriores aparece este componente no manual bajo la glosa **perfectivo**, en la línea superior, justo arriba de la glosa del verbo, para indicar este tipo de flexión.

- (132) perfectivo
/a/ CinFruncido
ÍNDICE^{→1} YA DAR
‘ya se lo di’

- CiAr perfectivo
OscAb/LinPuntAf
(133) JUAN-L[J] VASO SOLTAR[CL:OBJETO-CILÍNDRICO] ↓L
‘Juan tiró el vaso’

ambas características propias del aspecto perfectivo. Distingue dos tipos de flexiones perfectivas formadas por rasgos no manuales y son: el aspecto perfectivo–pasado (presenta el morfema cabizbajo), perfectivo-futuro (presenta dos morfemas, uno de ellos consiste en el cabeceo atrás, y el otro consiste de un cabeceo atrás más el rasgo cabizbajo).

(134) $\frac{\text{CiArOcAb}}{\text{ÍNDICE} \rightarrow^L \text{GUADALAJARA}}$ $\frac{\text{perfectivo}}{\text{GeInf}}$
 EXPLOTAR

$\frac{\text{Mir} \rightarrow \text{manos}}{\text{CL:ENTIDAD-QUE-AVANZA-Y-SE-EXPANDE}}$

‘explotó una bomba en Guadalajara’

(135) $\frac{/a/}{\text{YA}}$ $\frac{\text{perfectivo}}{\text{CinFruncido}}$
 $\text{ÍNDICE} \rightarrow^1 \text{COMER}$

‘ya comí’

Como se puede observar en los ejemplos del (132) al (135), además del empleo del componente no manual (cabeceo hacia delante) para indicar el aspecto perfectivo, se utiliza, por ejemplo, adverbios, o se realizan cambios en la estructura fonológica de las señas verbales. En (132) hay una ausencia de movimiento en la ejecución final de la seña verbal que marca la aspectualidad perfectiva, es decir, no se indica el destinatario de la acción. Por otra parte, en (133) la posibilidad de que el objeto pueda ser manipulado (poner, mover, transferir, tirar, soltar) se focaliza en el hecho de que la acción ya ha sido completada, y se destaca el uso de otros rasgos no manuales boca abierta (OscAb) y punta de la lengua afuera (LinPuntAf). Asimismo, en (134) se observa una modificación en el componente fonológico de la seña verbal, que consiste en la tensión en la realización de la seña verbal, EXPLOTAR. En (135) aparece el uso de la partícula YA que se restringe a un pasado preferentemente reciente.

Aspecto incoativo

El aspecto incoativo (inceptivo o ingresivo) destaca la fase correspondiente al inicio de un estado o evento. En la LSM se expresa por diferentes procesos morfológicos como la modificación de algunos parámetros articulatorios de la seña verbal. El movimiento que inicia el articulador activo se ve interrumpido en su ejecución, de manera que finaliza con una detención, en donde se aprecia una cualidad de tensión. Asimismo, se observa un cabeceo de adelante hacia atrás, pasando la línea media del cuerpo, y las cejas levantadas. En los ejemplos del (136) al (138) se aprecia un valor incoativo, este valor se asocia al perfecto simple.

(136) $\text{ÍNDICE} \rightarrow^3 \frac{\text{CaAd-At/CiAr/CpoEnco}}{\text{EMPEZAR}^{[\text{INCOATIVO}]}} \text{COMER SER-HORA TRES}$

‘él empezó a comer a las tres’

(137) $\text{AYER ÍNDICE} \rightarrow^L \frac{\text{CiAr}}{\text{HOMBRE}^{\wedge} \text{FLOR}}$
 $\frac{\text{Mir} \rightarrow^{L1, L2}}{\text{CORTAR-CON}[\text{CL:INSTRUMENTO-TIJERAS-DE-JARDÍN}] \rightarrow^{L1, L2}}$

$\frac{\text{CaAd-At/CpoEnco/CiAr/OcAb/OscAb}}{\text{EMPEZAR}^{[\text{INCOATIVO}]}} \text{CORTAR-CON}[\text{CL:INSTRUMENTO-PODADORA-JARDÍN}] \rightarrow^L$

$\text{ÍNDICE} \uparrow^{\text{arriba}} \frac{\text{CaAt/Mir} \uparrow^{\text{arriba}}}{\text{LLOVER}}$

‘ayer el jardinero empezaba a cortar el pasto (cuando comenzó) a llover’

(138) $\text{ÍNDICE} \rightarrow^L \frac{\text{Mir} \rightarrow^L}{\text{VER} \rightarrow^L} \frac{\text{CaAt-Ad/CiAr}}{\text{FLORECER}^{[\text{INCOATIVO}]}} \text{POS-K} \rightarrow^1 \#R-O-S-A$

‘mira, (empezaron) a florecer mis rosas’

En (136) y (137) se utiliza la seña EMPEZAR para indicar el inicio de la acción principal; a través del uso de este verbo se destaca el estadio en el cual comienza la acción ‘comer’ y ‘cortar el pasto’,

a diferencia de (138) en el cual la realización del verbo florecer se coarticula con el componente de rasgos no manuales que caracterizan el aspecto incoativo (cabeceo de adelante hacia atrás y cejas elevadas).

Ahora bien, el componente de rasgos no manuales que se indican en la línea superior con respecto a la glosa manual, requieren de una mayor investigación para determinar su estatus, no obstante, dado los fines de este trabajo, resulta conveniente describirlos, abriendo la puerta a futuros estudios. Cabe mencionar que las investigaciones de Fridman (2005a, 2005b) sobre el verbo en la LSM, revelan la importancia de los rasgos no manuales, y aborda el papel de algunos de ellos en la marcación, precisamente, del aspecto incoativo. Para este autor el aspecto incoativo se expresa en la LSM marcando cualquier verbo estativo con las dos flexiones perfectivas (cabizbajo inclinada y cabeceo atrás), las cuales corresponden de acuerdo con su análisis a la flexión perfectivo-pasado y perfectivo-futuro.

El rasgo cabizbajo mencionado por Fridman, es identificado en mis datos como cabeceo adelante (CaAd), no aparece con frecuencia en mi corpus a diferencia del uso del cabeceo atrás.

Por último, presento otro mecanismo morfosintáctico para expresar el aspecto incoativo, éste consiste en el uso de construcciones perifrásticas, por ejemplo, el uso del verbo IR+VERBO, ejemplificado en (139) y (140).

(139) $\overline{\text{CaAd}}$
 ÍNDICE^{→2} IR COMPRAR^[INCOATIVO] CARNE ÍNDICE^{→L} MERCADO
 ‘ve a comprar la carne al mercado’

(140) $\overline{\text{CaAt/CiAR/OcAb/a/}}$ $\overline{\text{CaAt/LabProtruidos}}$
 ÍNDICE^{→1} #IBA TOCAR-PUERTA^[INCOATIVO] MAMÁ ABRIR-PUERTA
 ‘iba a tocar la puerta cuando me abrió tu mamá’

En (139) se aprecia el uso del rasgo no manual cabeceo adelante, además de la combinación del verbo auxiliar IR con el verbo principal COMPRAR, ambas señas se realizan con una cualidad de tensión. En cambio en (140) se utiliza la seña #IBA para indicar un lapso de tiempo corto. Esta última seña deletreada ya ha sido incorporada al sistema de la LSM, por tanto, para algunos señantes monolingües no se reconoce como un deletreo (v. capítulo 5, apartado 5.4). En mis datos no aparece de manera frecuente, y su uso se restringe para expresar que se estaba a punto de realizar alguna acción.

7.4.2.2 El aspecto imperfectivo en la LSM

El aspecto imperfectivo indica que el evento denotado por el verbo parece extenderse más allá del punto de referencia en que se sitúa el hablante. En la LSM se expresa gramaticalmente la imperfectividad a través de las flexiones aspectuales *habitual*, *continuativo*, *iterativo*, *intensivo*, y *distributivo*. No hay una única marca imperfectiva, sino diferentes aspectos que comparten la imperfectividad semántica como se muestra en los párrafos siguientes. En la transcripción aparece la glosa del verbo y como superíndice entre corchetes aparece el tipo de aspecto al que se hace referencia, por ejemplo Verbo^[IMPERFECTIVO], una convención que adopto de Liddell (2003).

Aspecto habitual

El aspecto habitual incorpora el significado durativo al verbo y generalmente se realiza en verbos que implican una acción puntual, y que con la flexión habitual se transforman en durativos. La flexión habitual se realiza a través de la reduplicación del verbo varias veces sin un número específico; aporta la información de "todo el tiempo". Algunos de los verbos que realizan este

aspecto son CAMINAR, IR, COMER, BEBER, SALTAR, JUGAR, VENIR, ENSEÑAR, PEGAR, etcétera. En (141) se observa la realización de la seña verbal COMER marcando el aspecto habitual.

(141) COMER^[HABITUAL]

MA	
Seg	D - Cab
CM	1234 [^] /o+y
UB	Mano Prox Enfr Os
DI	Palma
OR	Neut
RNM	OcSemicerrados
MD=MA	Bimanual simétrica (ALT)

En (141) se observa que la seña verbal COMER presenta un movimiento repetitivo y rítmico, la mano se acerca múltiples veces a la boca, y los ojos se encuentran semicerrados. Veamos el siguiente par de oraciones donde se ejemplifica el uso del aspecto habitual.

(142) ÍNDICE^{→1} SIEMPRE CAMINAR[ENTIDAD-BÍPEDA]^[HABITUAL] ÍNDICE^{→L}

CaIncDer
MERCADO

‘siempre me voy caminado al mercado’

(143) $\frac{\text{CaAt/OcAb/CiAr/Mir}^{\rightarrow\text{arriba}}}{\text{ÍNDICE}^{\rightarrow1}} \text{ TODO-EL-DÍA} \quad \frac{\text{CiAr/OcAb/GeInf}}{\text{COMER}^{\text{[HABITUAL]}}}$

‘se la pasa comiendo’

En (142) y (143) se incluye además el uso de modificadores temporales como SIEMPRE y TODO-EL-DÍA, aportan también el sentido de que la acción se realiza a menudo o reiteradas veces. Estos modificadores suelen anteceder al verbo.

Ahora bien, como ya se describía en (141), la seña verbal COMER^[HABITUAL] se realiza de forma bimanual simétrica con movimiento alterno, no obstante, en (144) la coarticulación de otro componente no manual, mejillas infladas (GeInf) se interpreta con el significado de comer todo el día pero de manera excesiva.

(144) $\frac{\text{GeInf/MeEnf}}{\text{COMER}^{\text{[HABITUAL]}}}$ $\frac{\text{CaAt/OcAb/CiAr/Mir}^{\rightarrow\text{arriba}}}{\text{TODO-EL-DÍA}}$
 ‘se la pasa comiendo glotonamente ’

Aspecto continuativo

El aspecto continuativo implica la característica de perduración en el tiempo de la acción denotada por el verbo flexionado, y el sentido que aporta a la expresión verbal es aproximadamente “por un largo tiempo”. El verbo con un aspecto continuativo en la LSM presenta procesos morfológicos relacionados con el movimiento y con el componente de rasgos no manuales. Se observa un movimiento circular repetido, al respecto coincido con Massone (1993) quien argumenta que la cualidad de este movimiento, reestructura y resemantiza todo el verbo. Esta flexión circular se observa en verbos como CONTAR, COMER, BEBER, BAÑARSE, INVESTIGAR, VIAJAR, LAVAR-ROPA, etc., y va acompañada de rasgos no manuales como el movimiento hacia delante y hacia atrás de la cabeza siguiendo la dirección de la mano. En (145) ofrezco la transcripción de la seña COMER expresando un aspecto continuativo.

(145) COMER^[CONTINUATIVO]

MA	
Seg	-----M-----+ circ
CM	1234 ^{^o} /o+y
UB	Mano Prox Enfr Os
DI	Palma
OR	Neut
RNM	OcSemicerrados CaAd CaAt

Veamos ahora en los ejemplos del (146) al (148) la expresión del aspecto continuativo.

(146) ÍNDICE^{→1} PENSAR^[CONTINUATIVO] NOCHE DORMIR NO-PODER $\frac{\text{neg}}{\text{OsAb/LinPuntAf/OcCerrados}}$

OsAb/LinPuntAf

MD:CL:SUPERFICIE-PLANA_y
 MA:CL:DAR-VUELTAS-SOBRE[ENTIDAD-BÍPEDA-POSICIÓN-HORIZONTAL]
 MI: _xENCIMA_y

‘estuve pensando toda la noche y no pude dormir’

(147) JUAN-L[J] $\frac{\text{CiAr/OcAb/Mir} \rightarrow 2}{\text{ÍNDICE} \rightarrow x \text{ ÍNDICE} \rightarrow 2}$ ESPERAR^[CONTINUATIVO]
 ‘Juan te estuvo esperando’

(148) PEPE-L[P] ÍNDICE^{→L} $\frac{\text{LinAf}}{\text{JUGAR} \text{ [CONTINUATIVO]}} \frac{\text{neg}}{\text{NADA TAREA}}$
 ‘Pepe se la pasa jugando y no hace la tarea’

En el siguiente par de ejemplos, se puede observar que la expresión del aspecto continuativo se realiza a través de la reduplicación de la seña EXPLICAR (149), o por medio de una lentificación

del movimiento que se evidencia en los verbos de proceso como es el caso de CRECER, o ADELGAZAR (150).

(149) $\frac{\text{CpoIncAdIzqLabDistendidos/Mir}^{\rightarrow\text{abajo}}}{\text{ÍNDICE}^{\rightarrow\text{L}} \text{ MAESTRO EXPLICAR EXPLICAR} \quad \text{TAREA}}$
 ‘el maestro está explicando la tarea’

(150) $\frac{\text{CiAr/OcAb} \quad \text{/a/} \quad \text{CiAr/OcAb/CaIncDer} \quad \text{LinPuntAf}}{\text{MARÍA-J[M]} \text{ REDUCIR[CL:ENTIDAD-CON-VOLUMEN][GRADACIÓN-X]}}$
 ‘María está adelgazando’

Asimismo, en verbos que indican desplazamiento, como por ejemplo, NADAR (151) o CAMINAR, CORTAR-CON-TIJERAS, cuya realización involucra un movimiento de carácter icónico, el aspecto durativo de la acción se expresa con la ejecución del movimiento de la seña verbal en forma lenta.

(151) $\frac{\text{Mir}^{\rightarrow\text{abajo}}}{\text{JUAN-T[J]} \text{ CL:ACCIÓN:NADAR}}$
 ‘Juan está nadando’

Por otra parte, se observan mecanismos sintácticos, como por ejemplo, el uso de adverbios temporales, como se muestra en (152).

(152) $\frac{\text{OcSemicer/CiArGeInf/OcSemicer} \quad \text{LabComAb}}{\text{ÍNDICE}^{\rightarrow\text{L}} \text{ HOMBRE} \quad \text{CL:ACCIÓN-PINTAR-CON-BROCHA}}$
 $\frac{\text{CaAt/GeInf/OcSemicer}}{\text{TODO-EL-DÍA}}$
 ‘el hombre pintó todo el día’

En (152) el uso del adverbio TODO-EL-DÍA da el sentido que la acción se prolonga durante largo tiempo y que no se interrumpe.

Aspecto iterativo

El aspecto iterativo implica la repetición del evento a que hace referencia el predicado. La acción se expresa a través de un movimiento inicial seguido de una detención, que termina con un movimiento en arco; esta secuencia segmental se realiza rápidamente y de forma repetitiva. El significado que aporta al verbo se traduce por “una y otra vez”. En este caso la seña va acompañada de un movimiento hacia atrás y hacia delante de la cabeza.

(153) COMER^[ITERATIVO]

MA	
Seg	-----M-----M-----D- lin arc
CM	1234^°/o+c+y
UB	Mano Prox Med Prox Enfr Enfr Os
DI	Palma
OR	Neut Cub Neut
RNM	CaAt CaAd CaAt

Generalmente afecta a predicados puntuales (SALTAR^[ITERATIVO]), pero también puede aplicarse a predicaciones durativas pero limitadas, ya que la repetición de una acción exige que está se haya terminado. De esta manera se puede decir SALTAR^[ITERATIVO] “está saltando”, pero no se puede expresar SABER^[ITERATIVO] “está sabiendo”. En este caso el procedimiento morfológico se efectúa a través de la repetición de la seña que se coarticula con un ligero movimiento de la cabeza de atrás hacia delante, con pausas intercaladas. Veamos el siguiente par de ejemplos.

(154) $\frac{CiAr}{PEPE-R[P]}$ $\frac{Mir \rightarrow L1, L2, L3}{DISPARAR^{[ITERATIVO]} \rightarrow L1, L2, L3}$
 ‘Pepe disparó, disparó, disparó... (varias veces)’

(155) $\frac{\text{CinFruncido}}{\text{JUAN-L[J]}_x} \frac{\text{LabComAbajo/CinFruncido}}{\text{LLAMAR-POR-TELÉFONO}^{[\text{ITERATIVO}]_x \rightarrow 1}}$

‘Juan me llamó por teléfono, me llamó por teléfono... (varias veces)’

En (154) se puede observar que la acción de ‘disparar’ se repite varias veces, es decir, hay un aspecto iterativo que implica la repetición del evento a que hace referencia el predicado. De manera similar en (155) la repetición de la acción de ‘llamar por teléfono’ es múltiple.

Por otra parte, algunos verbos que regularmente se realizan con una sola mano, como por ejemplo, BEBER, COMER o APRENDER, pueden tornarse señas bimanuales simétricas con un movimiento alterno de ambas manos, como se muestra del (156) al (158).

(156) $\text{ÍNDICE} \rightarrow_x \frac{\text{CiAr}}{\text{BEBER}^{[\text{ITERATIVO}]}} \frac{\text{perfectivo}}{\text{OcCerrados/CaAg}} \text{DORMIR}$

‘bebió y bebió hasta que se quedó dormido’

(157) $\text{COMER}^{[\text{ITERATIVO}]}$ $\frac{\text{LinPuntAf}}{\text{LLEGAR-AL-LÍMITE}}$ $\frac{/a/\text{CinFruncido/CaAt}}{\text{ESTÓMAGO DOLER}}$

‘comí y comí hasta que me dolió el estómago’

(158) $\text{PEPE-R[P]} \frac{\text{GeInf}}{\text{APRENDER}^{[\text{ITERATIVO}]}} \frac{\text{GeInf}}{\text{RÁPIDO}}$ $\frac{\text{OcAb}}{\text{LENGUA-DE-SEÑAS}}$

‘Pepe aprende y aprende señas rápidamente’

Los ejemplos del (156) al (158) muestran el uso del aspecto iterativo, en la articulación de las acciones ‘beber’, ‘comer’ y ‘aprender’, se utiliza ambas manos de forma alterna. Para Eaotugh (1992) el significado de la reduplicación de las señas de los verbos que denotan el acto de ingerir o tomar algo, significa que la acción se lleva a cabo voraz o glotonamente. En este sentido, el par de ejemplos (156) y (157) implicarían que el sujeto comió y bebió de manera excesiva y con ansia.

Aspecto intensivo

En la LSM el aspecto intensivo se manifiesta por medio de una modificación en la estructura fonológica del verbo, que consiste en una realización de la seña en forma rápida y repetida con una detención inicial, tensa y prolongada. Por otra parte, además de esta modificación fonológica aparece de manera simultánea un componente de rasgos no manuales (el cual también ha sido identificado como marcador intensificador que modifica las señas nominales y adverbiales) que consiste en ojos abiertos, ceño fruncido, boca abierta, o mejillas infladas. Pueden aparecer uno o varios de estos rasgos al momento de producir la seña verbal. Veamos la transcripción de la seña TRABAJAR con una marca de aspecto intensivo.

(159) TRABAJAR^[INTENSIVO]

MA	
Seg	[-----M-----D]+ lin corto tns
CM	I^NSAb-/o^c+
UB	Mano Prox Enfr mØTo
DI	RA
OR	Palma
RNM	OcAbiertos GeInfladas
MD=MA	Bimanual simétrica (ALT)

La seña TRABAJAR^[INTENSIVO] se realiza con un movimiento de contorno lineal que describe una trayectoria corta recta, el cual además presenta un rasgo de cualidad no temporal tenso [tns] al momento de su realización. Es una seña bimanual simétrica cuyos articuladores activos realizan un movimiento alterno.

Por otra parte, es interesante observar la realización del aspecto intensivo en verbos, como por ejemplo, DAR, o algunos clasificadores de predicado que implican la transferencia de un objeto

a alguien. El segmento movimiento que los constituye presenta pequeños movimientos de oscilación. Es decir, se observa un movimiento de oscilación repetido de la muñeca, lo cual da la impresión de movimientos realizados de adentro (orientados hacia el señante) y hacia fuera (hacia el destinatario) a lo largo de una trayectoria, como se muestra en (160).

(160) DAR^[INTENSIVO]

MA	
Seg	-----M-----+ lin
CM	12+°apil+/o+
UB	Mano Prox Enfr Xm1To
DI	Palma Base Palma
OR	Neut
RNM	OcAbiertos GeInfladas

En (161) y (162) se observa el uso del aspecto intensivo. En (161) el componente no manual se expresa a través de mejillas infladas (GeInf), ojos abiertos (OcAb), y ceño fruncido (CinFruncido). En cambio en (162) los rasgos del componente no manual son los labios en forma de /u/, y ceño fruncido.

GeInf/OcAb/CinFruncido

(161) PEPE-T[P] TRABAJAR^[INTENSIVO]
‘Pepe trabaja muchísimo’

(162) CiAr/OcSemicer/OscSemiAb CinFruncido/u Mir^{→Abajo|niños|}
TARDE TARDE ÍNDICE^{→ x} PAN MA:DAR^[INTENSIVO] NIÑO NIÑO
MD:ENTIDAD^{|recipiente|}

‘toda la tarde repartió pan a los niños’

Aspecto distributivo

El aspecto distributivo se relaciona con el número. Se realiza con los verbos que expresan una concordancia entre sujeto y objeto, o nada más objeto (verbos demostrativos). Este aspecto implica que la acción es recibida por múltiples objetos o beneficiarios. Se realiza a través de la ejecución repetida de la seña verbal, pero modificando la dirección del movimiento, con respecto al paciente deíctico. Es decir, el verbo especifica consecutivamente distintos referentes a través de la dirección del movimiento hacia distintos puntos en el espacio señante. De esta manera se pretende resaltar la individualidad de los beneficiarios. Mantiene el punto de referencia del sujeto en caso de ser bidemostrativo.

A diferencia de (162), ejemplo en el cual el señante emplea un escenario interactivo en el cual él sostiene con el brazo izquierdo un recipiente de donde va sacando los panes para darle a los niños⁴⁰, en el siguiente ejemplo (163) el señante realiza la repetición de la seña verbal DAR con un desplazamiento en el plano horizontal. Este desplazamiento lo realiza de forma continuada y no se observa el uso de la mano débil como parte de la seña verbal.

(163) $\overline{\text{Mir}}^{\rightarrow \text{L}[\text{niños}]}$
DULCE DAR _[DISTRIBUTIVO] NIÑO
'le di dulces a los niños'

Los estudios realizados sobre el aspecto en la ASL han considerado como una flexión aspectual no temporal las distinciones correspondientes a la categoría distributivo; este aspecto expresa distintas especificaciones del número no plural de los roles de sujeto u objeto. El cambio registrado en la estructura verbal manifestado como un movimiento repetido, en arco —como de barrido—, dirigido a múltiples puntos en el espacio, manifiesta una flexión numeral que marca el

⁴⁰ Liddell y Metzger (1998) aportan ejemplos de la ASL relacionados con este tipo de escenarios interactivos al abordar el estudio de lo que ellos denominan espacios licuados (*blended spaces*).

O

LinPuntAf/Mir^{→L|plato|} CiAr/Mir^{→L|plato|} CaAt
b. PLATO^{→L} PASTEL MARÍA-H[M] VER PASTEL COMER+ENGULLIR
'María se comió el pastel que estaba en el plato' (realis)

(165) MARÍA-H[M] SIEMPRE MAÑANA MAÑANA CinFruncido
COMER^[HABITUAL]
VOLTEAR[CL:ENTIDAD-PARECIDA-CAJA-DE-CEREAL] #C-E-R-E-A-L
'María siempre come cereal en el desayuno' (realis)

Condicional
CinFruncido CiAr CiAr/OcAb/MeEnfr
(166) IMAGINAR/SI ÍNDICE^{→2} TOMAR^[CONTINUATIVO] LECHE

CaAt/LabProtruido/Mir^{→Arriba}
PODER ALTURA
'si tú tomas leche crecerás muy alto' (irrealis)

La última oración corresponde a una oración condicional y presenta un modo semánticamente *irrealis*. Por otra parte, las oraciones interrogativas o las oraciones imperativas son más dispuestas a tener un modo *irrealis*, puesto que ellas no afirman que algo pasó, pero que puede ocurrir. Así, algunas lenguas gramaticalizan la noción de *irrealis* a través de estructuras interrogativas o imperativas⁴³, como se muestra en los siguientes ejemplos de la LSM:

preg
(167) AYUDAR^{2→1}
'¿me ayudas?'

imp
(168) COMER
'come'

⁴³ Este tipo de oraciones será expuesto con mayor profundidad en el capítulo correspondiente a la sintaxis de la LSM.

En (167) se observa que el señante eleva y baja las cejas para indicar el inicio y el final de la interrogación. En cambio en (168) la seña verbal se realiza con una tensión en el movimiento así como los rasgos no manuales ojos abiertos y cejas levantadas, que indica que es una forma imperativa. Ambas oraciones expresan la posibilidad de que la acción solicitada u ordenada, ocurra.

Para Payne (1997) estas estructuras (interrogativas e imperativas) codifican un modo *irrealis* pero no son en sí mismas modos. Este autor señala los términos que han sido utilizados para clasificar varios tipos de aserción en el *continuum realis – irrealis*:

Subjuntivo→ optativo (deseos)→ potencial (posibilidad, habilidad)→ hipotético/imaginario→ condicional→ probabilidad→ deóntico (obligación).

En el caso de la LSM observo diferentes tipos de aserción: potencial (7.4.3.1), hipotético y condicional (7.4.3.2), y deóntico (7.4.3.3).

7.4.3.1 El potencial

Para expresar la aserción potencial se observa el uso de la seña verbal QUERER que se coarticula con un ligero cabeceo hacia el frente, como se muestra en (169).

(169) $\frac{\text{CaIncIzq}}{\text{QUERER}}$ $\frac{\text{CaIncIzqOcSemicer}}{\text{ÍNDICE}^{\rightarrow 1} \text{ IR ESPAÑA}}$
'quiero ir a España'

7.4.3.2 Hipotético y condicional

La expresión del modo condicional e hipotético requiere que al inicio de la oración se utilice la seña IMAGINAR⁴⁴. Esta seña se coarticula con los rasgos no manuales ojos abiertos y un ligero movimiento del cuerpo y de la cabeza hacia al frente, como se muestra del (170) al (172).

⁴⁴ Algunos informantes interpretan esta seña con el significado del condicional *si* en español.

condicional
OcAbiertos/ CaAt/CinFruncido neg
 (170) IMAGINAR/SI PEPE-F[P] FUMAR CORTAR PODER AHORA NADA

CaAtLabComAbajo CaAt
 ENFERMO CANCER^PULMÓN

‘si Pepe hubiera dejado de fumar ahora no estaría enfermo de cáncer’

condicional neg
OcSemiCer CiAr/o
 (171) IMAGINAR/SI ANA-H[A] NO-HACER CL:ACCIÓN:AGARRAR[HOMBRO]
CaAt
 PODER ÍNDICE \rightarrow^1 CAER

‘si no hubiera sido por Ana me habría caído’

condicional
CiAr/OcSemiCer /u/ CiAr/OcAb
 (172) IMAGINAR /SI ÍNDICE \rightarrow^2 COMER SEÑA-POPEYE^VERDURA ÍNDICE \rightarrow^2

CinFruncido/LabComAbajo pred
 PODER FUERTE

‘si tú comes espinacas vas a ser muy fuerte’

Por otra parte, dado que IMAGINAR es un verbo cuyo significado está relacionado con la posibilidad o probabilidad de que alguna cosa ocurra sin estar completamente seguro, a partir de indicios o señales, suele utilizarse en este tipo de aserciones.

7.4.3.3 Deóntico (obligación)

El modo deóntico expresa el deber o la obligación de realizar el acto que no se ha llevado a cabo expresado por el verbo. Como se muestra en el siguiente par de ejemplos.

(173) $\frac{\text{CaAd/Mir} \rightarrow \text{abajo}}{\text{ÍNDICE} \rightarrow 2} \text{ DEBER COMER DEM} \rightarrow x \text{ cercano SOPA}_x$
 ‘debes comerte esa sopa’

(174) $\frac{\text{CinFruncido/NaFruncida/CaIncIzq}}{\text{ÍNDICE} \rightarrow 1} \text{ TENER PAGAR} \frac{\text{LabDistendidos}}{\text{RENTA}}$
 ‘tengo que pagar la renta’

En (173) se utiliza el verbo DEBER para expresar que el sujeto está obligado a ‘comer’. En cambio en (174) se emplea el verbo TENER para manifestar que el sujeto debe hacer una cosa u ocuparse de ella.

Algunas veces los operadores deónticos expresan diferentes grados de “fuerza” para el cumplimiento de esa obligación. En la LSM se utiliza la seña SEGURO⁴⁵, como se ilustra en (175).

(175) $\frac{\text{OcSemiCer/LabComAbajo}}{\text{PRESTAR}} \frac{\text{CaAd}}{\text{UNO}^{\wedge} \text{MIL}^{\wedge} \text{PESO}} \frac{\text{CiAr/CaAt}}{\text{PRÓXIMO} \rightarrow \text{L1}}$
 $\text{UNO} \rightarrow \text{L1} \text{ ESQ-PROGRESIVO} \{ \text{MES} \}^{\text{L1}} \frac{\text{CaAd/Mir} \rightarrow 2}{\text{ÍNDICE} \rightarrow 1} \text{ PAGAR SEGURO}$
 ‘préstame mil pesos y te pago el próximo mes’

Por otra parte, el modo epistémico señala el grado de compromiso del hablante/señante con la verdad expresada en la oración. Los verbos DEBER y TENER tienen un sentido deóntico y epistémico. Frecuentemente las categorías epistémicas y evidencialidad son parte del sistema modal de la lengua. No obstante, debido a que suelen ser distintas del modo, se consideran aparte.

⁴⁵ Payne (1997) comenta que lo que él considera modo potencial, puede ser tratado por otros investigadores como parte del modo deontico, ya que también expresa un “débil” obligación.

En la LSM las modalidades pueden expresarse a través de medios diversos, como por ejemplo, el uso de verbos auxiliares como *deber*, adverbios como *quizá*, la interrogación, la exclamación, etcétera. Por tanto, las subdivisiones que se establecen dentro de la categoría modo, además de corresponderse con diferentes formas flexivas, se relacionan con valores significativos vinculados a distintas modalidades enunciativas: realidad/irrealidad, o aserción/ no aserción. En el capítulo 8 sobre la sintaxis de la LSM, se aborda de manera general las características de la modalidad oracional.