

шем жестовые высказывания, передающие обобщающие понятия типа 'мебель' с помощью последовательности словесных эквивалентов каждого жеста, то получим высказывания следующего вида:

'мебель': *стол + стул + кровать*;

'инструменты': *молоток + отвертка + гаечный ключ*;

'украшения': *кольцо + браслет + бусы*.

Грамматикализация этих сочетаний жестов проявляется в следующем: используются именно данные жесты, притом в фиксированном порядке; темп исполнения каждого из них ускорен. Самое любопытное, что от информантов получены высказывания, которые показывают, что приведенные жестовые структуры и мыслятся именно как эквивалент общего понятия, а не как перечисление объектов, им охватываемых. Ср. зарегистрированные в упомянутой работе Ньюпорт и Беллуджи высказывания на ASL: (для простоты мы даем русские словесные эквиваленты) *Я + + купить + новое + молоток + отвертка + гаечный ключ + отвертка + + нет*, что означает «Я купил себе новый набор инструментов, но без отвертки»; *Дом + пожар + потерять + все + стул + стол + кровать + + разное + кровать + целая*, что означает: «У меня сгорел дом со всей мебелью, кроме кровати»; *Я + любить + кольцо + браслет + бусы + + разное + браслет + нет*, что означает: «Я люблю всякие украшения, но не люблю браслетов». Из приведенных примеров видно, что жесты *отвертка, кровать, браслет*, входящие в состав жестовой структуры, и те же жесты, сопровождаемые отрицанием, — это семантически разные единицы. Описанный способ выражения обобщающих понятий является в жестовом языке регулярным и продуктивным, и это естественно: регулярность и продуктивность должны обнаруживаться в символической системе, если она претендует на то, чтобы служить каркасом мышления и обеспечивать коммуникацию смыслов; в противном случае система оказалась бы неэкономной и негибкой.

Приведем еще один пример. К фундаментальным отношениям реального мира, отражаемым в нашем мышлении, несомненно относятся сведения о взаимном расположении объектов в пространстве. Жестовый язык, как естественно было бы думать, должен обеспечивать адекватную передачу соответствующих смыслов. Интересно при этом было бы наблюдать всю коммуникативную цепочку — т. е. весь путь от мысли к жесту и от жеста к пониманию его смысла. Но как это показать в эксперименте? Подчеркнем, что в данном случае (впрочем, как и в любом эксперименте, связанном с проблемой коммуникации смыслов) экспериментатор сталкивается с одной принципиальной трудностью. Как задать смысл, подлежащий передаче, «в чистом», т. е. не воплощенном ни в слове, ни в жесте, виде? Один из распространенных способов задания смысла при изучении коммуникативных процессов — это предложить испытуемому-коммуникатору картинку с заданием описать ее на жестовом языке. По этому описанию другой испытуемый — получатель сообщения на жестовом языке должен выбрать такую же картинку среди набора разных. Однако угадать картинку можно по какой-нибудь удачно подмеченной коммуникатором детали, не имеющей отношения к задаче эксперимента. Но ведь цель экспериментатора — понять, каким образом передаются с помощью жестового языка именно заданные смыслы и отношения между ними, а не в том, чтобы коммуникатор сумел найти такую деталь, которая подскажет получателю сообщения правильный выбор.

Остроумным выходом из положения является переход от статического способа задания смысла к динамическому, а именно — к использованию двух идентичных макетов реальных ситуаций [см. 3]. Один из макетов — поле действия коммуникатора. Другой предназначен для реципиента. Если преследуется цель изучить, как воплощаются в жестовом языке представления о взаимном расположении объектов в пространстве, то в качестве макета можно, например, выбрать макет комнаты, в которой