

KUVAILEVAT VERBIT SUOMALAISESSA VIITTOMAKIELESSÄ

Ritva Takkinen
Jyväskylän yliopisto

Artikkeli käsittelee viitotuissa kielissä ja myös suomalaisessa viittomakielessä esiintyviä kuvailevia verbejä. Aluksi esittelen kuvailevien verbien kuvaushistoriaa tiukasti morfeemeista koostuvista klassifikaattoripredikaateista morfeemeista ja gesturaalisista elementeistä koostuviksi verbeiksi sekä viitottujen kielten mahdollisuuksia kuvata liiketilannetta. Loppuosassa esitän suomalaisessa viittomakielessä esiintyvien kuvailevien verbien rakennetta, käsimuotoja ja artikulaatioliikkeitä sekä artikulaatiopaikkaa, käden orientaatiota ja ei-manuaalista osaa. Käsimuodot on jaettu kolmeen luokkaan: 1) kokonaista kohdetta kuvaaviin käsimuotoihin, 2) puheena olevan kohteen käsittelyä kuvaaviin käsimuotoihin sekä 3) kohteen muotoa ja kokoa piirtäviin käsimuotoihin. Verbaaliosa eli artikulaatioliike on jaettu niin ikään kolmeen ryhmään: 1) prosessiliikkeeseen, joka kuvaa puheena olevan kohteen liikkumista, 2) kontaktiliikkeeseen, joka kuvaa kohteen sijaintia tai olemassaoloa ja 3) kohdetta kuvailevaan liikkeeseen. Esitän myös eri liiketyyppien ja käsimuototyyppien yhdistymismahdollisuuksia.

Avainsanat: Suomalainen viittomakieli, kuvailevat verbit, klassifikaattori, käsimuoto, artikulaatioliike, ei-manuaalinen rakenneosa.

JOHDANTO

Viitottujen kielten visuaalinen modaliteetti antaa niille toisenlaisia mahdollisuuksia kielelliseen ilmaukseen kuin puhuttujen kielten auditiivinen modaliteetti. Viitotut kielet käyttävätkin monipuolisesti hyväksien modaliteettinsa tuomia etuja. Tästä syystä viitottujen ja puhuttujen kielten rakenteet poikkeavat toisistaan radikaalisti,

vaikka kielen abstrakti rakenne ja toiminta ovatkin hyvin samanlaisia. Eräs viitotuille kielille ominainen keino on käyttää spataalista tilaa ilmaisun rakentamisessa. Tilaa käytetään hyväksi sekä kieliopillisesti että eleillä, gesturaalisesti. Tässä artikkelissa kuvataan spataalista tilaa topografisesti hyväksi käytäviä verbejä¹, joita on varhaisemmassa tutkimuksessa verrattu puhuttujen kielten monimorfeemisiin klassifikaattoriraken-

Ritva Takkinen, FT
Viittomakielen professori
kielten laitos / suomalainen viittomakieli
PL 35 (F)
40014 Jyväskylän yliopisto
Puhelin 014 2601440
Sähköposti rittakk@campus.jyu.fi
viittomakielen kotisivu:
http://www.jyu.fi/hum/laitokset/kieliet/oppiaineet_kls/viittomakieli

¹ Suomalaisen viittomakielen tutkimuksessa (Rissanen 1985, 1998) on käytetty termiä verbaali, joihin luetaan verbin ja adjektiivin kaltaiset viittomat. Kansainvälisessä kirjallisuudessa on käytetty verbi-termiä (mm. Supalla 1982 verbs of motion and location; Enberg-Pedersen 1993 polymorphic verbs; Liddell 2003b depicting verbs; Slobin ym. 2003 ja Schembri 2003 polycomponental verbs). Tässä artikkelissa käytän termiä verbi.

teisiin. Kun ele kielellisen ilmaisun osana on noussut tutkimuksen kohteeksi, on viitottujen kielten rakenteessakin uskallettu nähdä elemäisiä osia, jotka eivät tiukan kieliopillisuusmääritelmän mukaan ole kieliopillisia eli morfemaattisia. Artikkelin aluksi käsittelen kyseisten spatiaalisten verbien tutkimuksen kehitystä tiukan morfemaattisesta analyysistä kieliopillisuuden ja gesturaalisuuden yhdistämiseen. Artikkelin loppupuolella esittelen kyseisten verbien rakennetta suomalaisessa viittomakielessä.

Vakiintumattomat viittomat

Suomalaisessa viittomakielessä, kuten muissakin tunnetuissa viittomakielissä, on puheena olevan kohteen liikettä, sijaintia, käsittelyä tai visuo-geometrisia ominaisuuksia ilmaisevia verbejä. Ne koostuvat samoista perusparametreistä kuin leksikaalistuneet viittomatkin, mutta kukin parametri voi tuoda merkitysinformaatiota viittomaan toisin kuin leksikaalistuneiden viittomien rakenneosat, jotka vasta yhdessä muodostavat merkityksen. Kyseiset verbit siis poikkeavat leksikaalisista verbeistä siten, että niiden lopullinen muoto toteutuu vasta viittomatilanteessa viittojan yhdistäessä eri rakenneosia sen mukaan, mitä hän haluaa kertoa puheena olevasta tilanteesta. Kyseisistä viittomista on tutkimuksen eri vaiheissa käytetty lukuisia eri nimityksiä. Näitä verbejä on alettu tutkia 1970 luvulla. Tarkastellessaan kielen historiallisia muutoksia amerikkalaisessa viittomakielessä (ASL) arbitraarisuuden ja ikonisuuden näkökulmasta Frisberg (1975) kuvasi ensimmäisenä ikonisia käsimuotoja, joita hän nimitti klassifikaattoreiksi. Hänen mukaansa “ASL käyttää tiettyjä käsimuotoja tietyissä orientaatioissa edustamaan substantiiviargumenttien määrättyjä semanttisia piirteitä” (Frisberg, 1975: 715).

Esimerkiksi vertikaalisesti orientoitunut (= ylöspäin osoittava) etusormi toimii *ihmisen* klassifikaattorina.

Yksityiskohtaisesti näitä verbejä analysoi Supalla (1982) ASL:a koskevassa väitöskirjassaan, jossa hän nimitti kyseisiä verbejä liike- ja lokaatioverbeiksi (verbs of motion and location). Ne koostuvat useasta morfeemista, joiden muoto on joskus ikonisesti motivoitunut eli läpinäkyvässä suhteessa tarkoitteeseen ja joilla on taipumus yhdistyä samanaikaisesti. Hän kutsui kyseisten verbien käsimuotoa klassifikaattoriksi (kuten Frisberg, 1975) ja vertasi näitä viittomia joissakin puhutuissa kielissä esiintyviin klassifikaattoreihin, koska näiden viittomien käsimuoto luokittelee puheena olevan kohteen tiettyyn luokkaan kuuluvaksi tai tietyn kaltaiseksi.

Puhuttujen kielten kalssifikaattoreita tutkineen Aikhenvaldin (2000) mukaan klassifikaattorit esiintyvät klassifikaattorirakenteina, jotka ovat morfosyntaktisia yksiköitä, esimerkiksi erilaisia nominaalilausekkeita, verbilausekkeita tai lauseita. Rakenteessa esiintyvän morfeemin (viitotuissa kielissä käsimuodon) valinta määräytyy nominaalilausekkeen pääjäsenenä esiintyvän substantiivin semanttisten ominaisuuksien mukaan.

Supalla (1986) mainitsee, että amerikkalaisen viittomakielen liike- ja lokaatioverbeissä on morfologinen jatkumo uudismuodoista kiteytyneisiin (kiinteisiin) muotoihin. Äidinkielen viittoja voi yhdistellä eri morfeemeja ja luoda näin uusia verbejä. Jos näitä verbejä käytetään niin usein, että ne kiteytyvät, viittomaan jää jäljelle vain yleinen merkitys. Viittomasta tulee siis vakiintunut (leksikaalistunut) viittoma.

Wilbur, Bernstein ja Kantor (1985) toteavat, että kun viittomakieltä äidinkielenään käyttävä ihminen valitsee klassifikaattoria viittomakieliseen ilmaisuunsa, hän on tietoi-

nen niiden kohteen piirteiden yhdistelmästä, joihin klassifikaattori viittaa. Kohteisiin liittyviä piirteitä ovat elollisuus/elottomuus, koko, muoto, kohteen ulotteisuus ja orientaatio. Kussakin luokassa on sekä prototyyppisiä että perifeerisempiä jäseniä. Samaa kohteita voi edustaa useampikin klassifikaattori riippuen siitä, mitä piirteitä viittoja haluaa tuoda kohteesta esiin.

Näkemys, jossa puheena olevien viitottujen kielten verbien käsimuotoa kutsuttiin klassifikaattoriksi, levisi viittomakielen tutkimuksessa laajalle. Kyseisiä verbejä kutsuttiin laajasti klassifikaattoripredikaateiksi (esim. Liddell, 1980; Schick, 1990; Valli & Lucas, 1995) tai klassifikaattoriviittomiksi (Schembri, 1996), polymorfeemisiksi verbeiksi (Engberg-Pedersen, 1993), spatiaalilokatiivisiksi verbeiksi (Liddell ja Johnson 1987) tai produktiivisiksi viittomiksi (Brennan, 1992). Ruotsalaisen viittomakielen kyseisiä verbejä tutki Wallin (1994) ja nimitti niitä polysynteettisiksi viittomiksi, koska niissä yhdistyy monta, eri rakenneosista tulevaa merkitystä. Suomalaisen viittomakielen vastaavia viittomia tutkiessani (Takkinen, 1997, 1998) olen käyttänyt samaa termiä kuin Wallin. Rissanen (1998) on nimittänyt kyseisiä verbejä verbaaleiksi, joilla on monimorfeeminen kanta (verbals with polymorphemic stem).

Onko viitotuissa kielissä klassifikaattoreita vai ei?

1990-luvulla viittomakielen tutkijat pohtivat klassifikaattoritermin sopivuutta viittomakieleen (esim. Engberg-Pedersen, 1993; Sutton-Spence & Woll, 1999). Erityisesti 2000-luvulle käännyttäessä on esitetty selkeästi edellisestä poikkeavia näkemyksiä sekä kyseisten ilmausten nimityksestä että niiden rakenteen kieliopillisuudesta, toisin sanoen siitä, kuuluvatko ne kielioppiin vai eivät.

Slobin ym. (2003) nimittävät klassifikaattoriviittomia polykomponenttisiksi eli moniosaisiksi viittomiksi (polycomponental signs), ei polymorfeemisiksi (vrt. Engberg-Pedersen, 1993), koska heidän näkemyksensä mukaan viittoman komponenttien lingvistinen status – toisin sanoen, ovatko (kaikki) komponentit morfeemeja vai ei – ei ole vielä selvä. Niin ollen klassifikaattoriterminkään käyttö ei ole oikeutettua. Polykomponenttisissa viittomissa klassifikaattoriksi nimitetty käsimuoto voi esiintyä sekä verbi-, substantiivi- ja adjektiivi-ilmauksissa. Polykomponenttisiin verbeihin Slobin ym. (2003) lukevat kuuluvaksi sekä osoittavat verbit (indicating verbs) ja ns. ”klassifikaattoriverbit”.

Laajasti klassifikaattorikäsitteen sopivuutta viitottuihin kieliin on pohtinut Schembri (2003). Hän on verrannut puhuttujen kielten klassifikaattorien ja viitottujen kielten polykomponenttisten verbien (kuvailevien verbien) funktiota, valintakriteereitä ja syntymekanismeja ja tullut siihen tulokseen, että eroavaisuuksia on niin paljon, ettei ole perusteita puhua klassifikaattoreista viitotuissa kielissä, vaikka käsimuodon valinta osittain motivoituukin kyseessä olevan referentin inherenteistä tai havaittavista ominaisuuksista.

Cogill-Koez (2000) on kuvannut kyseistä ilmiötä visuaalisena representaationa, joka muistuttaa kielellistä ilmaisua. Hänen kuvausmallinsa (templated visual representation) mukaan kyseiset ilmaukset liikkuvat analogisen ja skemaattisen visuaalisen representaation jatkumolla. Mahdollisuuden tällaiseen ilmaisuun antaa viitottujen kielten visuaalinen kanava. Toisin sanoen hän ei pidä kyseisiä ilmaisuja kielellisinä eikä näin ollen myöskään ole aiheellista puhua klassifikaattoreista ilmaisun osakomponenttina.

Seuraavassa luvussa esittelen, kuinka kyseisiä verbejä on kuvattu ja analysoitu viitotuissa kielissä. Kolmannessa luvussa esitän oman

analyysini suomalaisen viittomakielen kuvailuvista verbeistä ja niiden rakenneosista².

LIIKETILANTEEN KUVAUS VIITOTUISSA KIELISSÄ

Kuvailevat verbit kuvaavat usein liiketilannetta (tai liikkumattomuutta, paikallaan oloa): joku liikkuu itsenäisesti tai joku liikuttaa jotakin kohdetta. Visuaalinen kielen modaaliteetti antaa toisenlaisia mahdollisuuksia ilmaista tällaisia tilanteita kuin auditiivinen modaaliteetti. Seuraavassa käsittelen Talmyn (2003) artikkeliin pohjautuen sitä, millaisin keinoin liiketilanteita kuvataan puhutuissa ja viitotuissa kielissä.

Spatiaalisten skeemojen rakentaminen

Talmyn (2003) mukaan puhutuissa ja viitotuissa kielissä on suhteellisen suljettu universaalien perustavanlaatuisien käsite-elementtien varasto, joiden yhdistelmästä muodostuu kokonaisia spatiaalisia skeemoja. Kyseiset elementit jakautuvat suhteellisen suljettuun luokkien joukkoon. Puhutuissa kielissä kussakin luokassa on suhteellisen vähän elementtejä. Kukin kokonainen skeema on valmiiksi pakattu, ja skeemassa elementit ovat tiettyssä järjestyksessä. Kunkin kielen leksikossa on suhteellisen pieni määrä valmiiksi pakattuja skeemoja, joista puhuja valitsee kuvatessaan spatiaalista näkymää. Kyseiset skeemat käyvät läpi prosesseja, jotka laajentavat tai muuttavat niitä. Viitotut kielet puolestaan voivat merkitä hienojakoisempia

² Analyysi pohjautuu pääosiltaan 1995–1996 Kotimaisten kielten tutkimuskeskuksen ja Kuurojen Liitto ry:n yhteistyönä tekemään tutkimukseen (Takkinen 1997; ks. myös Takkinen 1998). Kiitän viittomakielisiä kielenoppaita Irma Frondeliusta, Pia Koivulaa, Kimmo Leinosta ja Petri Engmania korvaamattoman tärkeästä panoksesta tutkimusprosessissa. Kiitos myös muille viittomakielen sanakirjatyöryhmän jäsenille Anja Malmille ja Leena Savolaiselle.

spatiaalisia eroja, koska niillä on puhuttuja kieliä enemmän rakenne-elementtejä, enemmän luokkia ja enemmän elementtejä kussakin luokassa. Ne myös esittävät ilmauksissa eroja itsenäisesti, eivät niputettuina valmiiksi pakattuihin skeemoihin. Viitottujen kielten spatiaaliset representaatiot ovat hyvin ikonisia, ja niissä on näkyviä spatiaalisia piirteitä. Kummankin tyyppisissä kielissä jaetaan spatiaalinen näkymä kolmeen osaan: hahmoon, taustaan ja toissijaiseen referenssikohteeseen. Sekä puhuttujen kielten spatiaalisten skeemojen järjestelmä että viitottujen kielten klassifikaattorijärjestelmä myös esittävät dimensionaalisuuden luokan samoilla neljällä jäsenellä: piste, suora, taso ja laajuus.

Viitotuissa kielissä spatiaalisia tilanteita kuvataan klassifikaattori-ilmausten avulla ikonisesti, jossa nähty (tilanne, näkymä) jäsennetään visuaalisen havainnon mukaan. Siinä esiintyy seuraavia tapoja: elementtien ja kategorioiden ikoninen klusterointi, kohteen ja toiminnan ikoninen esittäminen, muiden kategorioiden ikoninen esittäminen, muuttujan (trajector) ajallisen etenevän ikoninen esittäminen.

Monet viitottujen kielten kategorioista ovat luonteeltaan gradientteja, jatkumollisia. Klassifikaattorijärjestelmä ei kuitenkaan ole pelkästään elesysteemi, vaan se sisältää paljon diskreettejä, kategorisia, symbolisia ja metaforisia piirteitä, mikä on luonteenomaista puhutuille kielillekin. Käsimuodot, jotka toimivat hahmon, käsittelijän tai instrumentin käsimuotona, ovat suhteellisen suljetun osajoukon diskreettejä (ei-gradientteja) jäseniä. Monet klassifikaattori-ilmauksissa esiintyvistä liikkeistä edustavat erityisiä käsitteitä tai metakäsitteitä eivätkä ilmennä esitettyjen kohteiden liikkeitä elein. Klassifikaattorijärjestelmä on siis Talmyn (2003) mukaan aito kielellinen järjestelmä, mutta sillä on enemmän yhtenevyyttä visuaalisen strukturoinnin kanssa kuin puhutuilla kielillä.

Myös tiettyjä muita kategorioita esitetään ikonisesti. Entiteetin muoto esitetään usein käden muodolla, sen koko käsien laajuutena, sen luku sormien lukumäärän tai käsi- en lukumäärän avulla. Entiteetin liiketila, väylän muoto, väylän pituus, liikkeen tapa, ja liikkeen nopeus esitetään erikseen käsien toiminnan avulla.

Talmyn (2003) mukaan viitotuissa kielissä voivat useat spatiaaliset kategoriat esiintyä samanaikaisesti. Niitä ovat entiteetin, orientaation, paikan, liikkeen, liikeväylän ja liikkeen tavan ominaisuudet sekä hahmon ja väylän suhde taustaan. Artikkelissaan hän erittelee eri kategorioiden ominaisuuksia vielä yksityiskohtaisemmin.

Kieliopillisuus yhdistettynä analogisuuteen

DeMatteo (1977) on esittänyt, että visuaalinen kuvakieli on merkittävä osa viitottuja kieliä, joten puhuttujen kielten kaltainen morfeeminen analyysi ei sovi klassifikaattoripredikaattien kuvaamiseen. Hänen mukaansa klassifikaattorirakenteissa viittoja tuottaa käsillään spatiaalisen analogian liikkeistä, jotka esiintyvät kuvattavassa tapahtumassa. Toista ääripäätä, tiukkaa morfemaattista tulkintaa edustaa Ted Supalla (1982). Hän antaa morfeemin statuksen kaikille liike- ja lokaatioverbien (kuten Supalla nimittää kyseisiä verbejä) rakenneosille. Hän esittää myös tiukkoja yhdessäesiintymisrajoituksia siitä, miten erityyppiset morfeemit voivat yhdistyä. Morfemaattista kuvausta edustaa myös Wallin (1994) ruotsalaisen viittomakielen vastavien ilmausten kuvauksessa. Koska Wallinin näkemyksessä rakenneosat ovat morfeemeja ja kyseisissä ilmauksissa useat morfeemit ovat yhdistyneet yhdeksi viittomaksi, hän nimittää niitä polysyntetisiksi viittomiksi.

Liddell (2003a) kritisoi molempia edellä mainittuja kuvaustapoja, koska kumpikaan

ei anna täyttä oikeutta kyseisille ilmauksille. Hänen mukaansa kaikki, mitä klassifikaattoripredikaatin liikkeessä esiintyy, ei ole todellisen tapahtuman analogista kuvausta. Hän esittää esimerkin ilmaisusta 'ihminen kävelee kiireettömästi', jossa esiintyy pystysuuntaan orientoitunut etusormikäsimuoto ja samalla liike etenee kevyesti pomppien ja huulet kevyesti töröllään. Käden ”pomppiva” liike ei siis kuvaa analogisesti ihmisen levollista kävelemistä, ja siksi klassifikaattori-ilmausten tulkinta pelkkänä analogisena representatona ei ole korrekti tulkinta. Toisaalta hän ei löydä perustetta sille väitteelle, että kaikki merkityksiä rakentavat osat kyseisissä ilmauksissa olisivat morfeemeja (myös Slobin ym. 2003). Amerikkalaisen viittomakielen kielioppia kuvaavassa teoksessaan Liddell (2003b) kutsuu klassifikaattoripredikaatteja kuvaileviksi verbeiksi (depicting verbs). Artikkelissaan (2003a) hän nimittää niitä klassifikaattoripredikaateiksi selvyuden vuoksi, koska kyseisessä teoksessa tämä on eri tutkijoiden keskuudessa yleisin termi. Liddellin analyysi perustuu kognitiiviseen kielentutkimuksen traditioon.

Kuvailevien verbien käsimuodoille ja liikkeille (joskaan ei kaikille liikkeille) Liddell (2003a, 2003b) antaa leksikaalisen statuksen, mutta paikkaa hän pitää analogisena³. Esimerkiksi verbi

(pystysuuntainen-henkilö-sijaita/olla)
 UP-RIGHT-PERSON-BE-AT
 ←—————→
 käsimuoto liike

pitää sijoittaa johonkin analogiseen paikkaan suunnattuna analogiseen suuntaan. Toisin sanoen käsimuoto ja liike ovat tässä verbissä leksikaalisesti määrättyneitä, mutta lokaatio (paikka) ja kämmenen orientaatio eivät ole,

³ Liddell (2003) käyttää termiä analoginen vastakohtana käsitteelle diskreetti. Toisin sanoen kieliopilliset elementit ovat diskreettejä ja gesturaaliset elementit analogisia.

vaan ne ovat gesturaalisia (analogisia) elementtejä. Myös puheena olevien entiteettien suhde esitetään gesturaalisesti eli ikonisesti kuvaten. Leksikaalinen rakenne ja kuvailu yhdistyvät kyseisissä verbeissä: merkitys koodataan verbin rakenteen vakiintuneilla aspekteilla ja sen lisäksi viittoman tuottamiseen yhdistyy kuvailu (depicting blend), joka välittää spatiaalista informaatiota.

Viittojan mielessä on kuvattavasta tilanteesta spatiaalinen konseptuaalinen rakenne, joka on projisoitu viittojan edessä olevaan tilaan ja johon hän asettaa kuvailevat verbit. Nämä projektiot luovat sulautuneita mentaalisia tiloja. Esimerkkinä tästä Liddel (2003a: 219) esittää ilmauksen 'kissa istuu aidalla'

FENCE CAT ANIMAL-BE-AT

(aita kissa eläin-olla)

jossa viittoja viittoon ensin viittoman FENCE (aita) edessään diagonaalista vektoria pitkin. Voidakseen suunnata kätensä sopivalla tavalla hänen on käsitteellistettävä edessään oleva tila topografisena tilana, jossa aita on. Siihen kuuluu kyseessä olevan tapahtumapaikan sulauttaminen edessä olevaan tilaan. Sitten viittoja vie ei-dominoivan käden siihen paikkaan, jossa kissan kuvataan istuvan aidalla, ja viitto dominoivalla kädellä ANIMAL-BE-AT siten, että se koskettaa ei-dominoivan käden syrjää. Kyseisessä esimerkissä molemmista käsistä tulee osa spatiaalista representaatiota, joka kuvaa kissan istumista aidalla. Vasemmasta kädestä tulee aita ja dominoivan käden käsimuoto sulautuu puheena olevaan kissaan ja siitä tulee viittojan edessä olevassa kuvauksessa kissa. Kuvailevat verbit siis koodaavat toimintoihin ja tiloihin liittyviä merkityksiä. Sen lisäksi ne kuvailevat niiden merkitysten tiettyjä aspekteja. Kuvailtavat verbit kuuluvat osoittavien verbien

(indicating verbs)⁴ kanssa viittomatilassa suunnattaviin verbeihin.

Liddellin (2003a, 2003b) esittämää kuvailevien verbien kuvausmallia vahvistaa Emmoreyn ja Herzigin (2003) tarkkaan kontrolloitu tutkimus siitä, tulkitsevatko syntyperäiset viittojat ja kuulevat henkilöt, jotka eivät osaa viittomakieltä, klassifikaattorirakenteissa esiintyvät käsimuodot ja spatiaaliset lokaatiot jatkuvaa variaatiota sisältäviksi vai tarkkarajaisiksi. Tutkimuksen kohteena oli siis se, pitävätkö koehenkilöt klassifikaattorirakenteiden käsimuotoja ja lokaatioita kategorisina morfeemeina vai jatkumollisina (todellisen visuaalisen tilanteen) analogisina representaatioina. Tulkitakokeessa koehenkilöt näkivät viittottuna, kuinka pyörylä (F-käsimuodolla) viitottiin eri paikkoihin suhteessa B-kädellä tehtyyn tasoon. Ryhmät eivät eronneet toisistaan tulkitessaan esitettyjen lokaatioiden eroja eivätkä toisessa kokeessa arvioidessaan, kuinka geometrinen kuvio (viivan ja pisteiden välisestä spatiaalisesta suhteesta) ja viittottu esimerkki vastasivat toisiaan. Molemmat ryhmät siis pitivät lokaatioita jatkumollisena (todellisuuden) analogisena esityksenä.

Käsimuotojen tulkinnessa natiivi- tai varhaisviittojat ja kuulevat koehenkilöt, jotka eivät osaa viittomakieltä, sen sijaan erosivat toisistaan (Emmorey & Herzig, 2003). Natiivit viittojat olivat sensitiivisiä testissä esitetylle ketjussa riippuvaa medaljonkia kuvaavalle käsimuodolle ja arvioivat sen mukaan medaljongin fyysisen koon valitsemalla sopivan kokoisen pyörylän kuvaamaan medaljongin kokoa. Natiivit eivät tuottaneet gradienttia, jatkumollista vaihtelua käsimuodoissa, vaan käyttivät kolmea käsimuotoa kuvatessaan

⁴ Osoittavat verbit poikkeavat kuvailevista verbeistä siinä, että niitä voidaan suunnata tilassa kohti entiteettejä, suuntia ja paikkoja, mutta niihin ei sisälly etäisyysaspektia eivätkä ne siis käytä hyväkseen topografista tilaa kuten kuvailevat verbit.

medaljonkien vaihtelevaa kokoa. Kuulevat viittomakieltä taitamattomat koehenkilöt sen sijaan eivät olleet sensitiivisiä viittojan esittämille käsimuodoille, vaan heidän valinnoissaan näkyi jatkumollinen koon vaihtelu.

Emmorey ja Herzig (2003) tekivät tuloksista sen johtopäätöksen, että spatiaaliset lokaatiot ovat gradientteja, eivät kategorisia morfeemeja, koska viittomakieltä taitamattomat ja syntyperäiset viittomakieliset koehenkilöt eivät eronneet tulkinnoissaan. Käsimuotojen tulkinnassa ja tuotossa esiintyi natiiviviittojilla kategorisointia, joten ne tulkitaan morfeemisiksi elementeiksi. Kuulevat viittomakieltä taitamattomat koehenkilöt eivät tehneet käsimuotojen kategorisointia, koska he eivät osanneet amerikkalaista viittomakieltä.

Kuvailevien verbien luokkia

Liddell (2003b) jakaa kuvailevat verbit kolmeen tyyppiin: 1) niihin, jotka merkitsevät entiteetin olemassa olon jossakin paikassa, 2) niihin, jotka merkitsevät yksittäisten entiteettien lineaarisen järjestyksen ulottuvuuden tai pinnanmuodon/laajuuden, ja 3) niihin, jotka merkitsevät liikettä tai toimintaa. Tämän jaon hän tekee kuvailevissa verbeissä esiintyvien liikkeiden mukaan. Varhaisemmassa tutkimuksessaan Liddell ja Johnson (1987) käyttivät termejä 1) lokaatioliike, 2) staattinen kuvailuva liike ja 3) prosessiliike. Schembri (2003) sisällyttää kyseisiin verbeihin niin ikään liike-, lokaatio- ja käsittelyverbit sekä adjektiivistyyppiset konstruktiot, jotka kuvaavat kohteiden visuo-geometrisia ominaisuuksia. Kaikki tutkijat eivät varauksetta hyväksy nimenomaan viimeksi mainitun ryhmän kuulumista kyseisiin verbeihin, tai verbeihin ollenkaan (Rissanen, 1998; Jantunen tulossa).⁵

⁵ Visuo-geometrisia ominaisuuksia kuvaavilla viittomilla on muunkinlaisia funktioita, esimerkiksi nominaalilistustusfunktio (ks. Rissanen 1998).

Myös kuvailevissa verbeissä (klassifikaattorirakenteissa) esiintyviä käsimuotoja on luokiteltu eri tutkimuksissa eri tavoin. ASL:n klassifikaattorikäsimuodot Liddell ja Johnson (1987) jakavat seitsemään luokkaan, joista hahmotan kolme pääluokkaa: 1) kokonaisen kohteen morfeemi, 2) instrumenttimorfeemi ja 3) pinnan, syvyyden ja leveyden, ulottuvuuden, (ympärysmitan ja) muodon morfeemi ja on-surface-morfeemi (vrt. Schembri 1996). Supalla (1986) puolestaan luokittelee amerikkalaisen viittomakielen käsimuodot viiteen luokkaan seuraavasti: 1) käsimuoto esittää kohteen kokoa ja muotoa, 2) käsimuoto edustaa kohteen semanttista luokkaa (esim. kulkuneuvo, ihminen), 3) käsimuoto edustaa instrumenttia, joka toimii kohteessa, 4) käsi tai muu viittojan kehonosa edustaa kohteen kehonosaa ja 5) vartaloartikulaattori viittaa elollisiin kohteisiin, joilla on keho ja raajat. Supalla on ainoa, joka on esittänyt, että vartaloartikulaattori toimii klassifikaattorina. Kehonosa voi olla kuvailevassa viittomassa pikemminkin artikulaatiopaikkana kuin klassifikaattorina. Wallin (1994) taas jakaa käsimuodot kahteen luokkaan, kohdetta edustaviin (klassifikaattorit) ja kohteen käsittelyä edustaviin (agenttiklassifikaattorit). Hän on täydentänyt produktiivisten viittomien kuvaustaan esittämällä kuvailevien viittomien lisäksi muotoa ja kokoa kuvaavat viittomat ruotsalaisessa viittomakielessä (Wallin 2000).

KUVAILEVAT VERBIT SUOMALAISESSA VIITTOMAKIELESSÄ

Suomalaisen viittomakielen kuvailevien viittomien kuvaus pohjautuu julkaisematomaan tutkimukseeni (Takkinen, 1997). Tuossa kuvauksessa annoin merkitystä rakentaville osille morfeemin statuksen. Samasta syystä käytin kyseisistä viittomista

termiä polysynteettiset viittomat. Kielten tutkimus on nostanut esille eleiden, siis ei-kieliopillisten elementtien roolin merkityksen rakentamisessa niin puhutuissa kuin viitotuissakin kielissä. Liddellin (2003a, 2003b; myös Talmy 2003) argumentointi kieliopillisen ja gesturaalisen informaation yhdistymisestä kielellisten merkitysten rakentamisessa on vakuuttava ja sopii intuitiiviseen käsitykseeni kuvailevien verbien rakenteesta ja toiminnasta. Kyseiset verbit ovat erittäin ikonisia, ja eri viittomakielissä on paljon samankaltaisuutta niiden käytössä ja muodossa. Myös kansainvälisissä kontakteissa kuurot keskenään käyttävät hyväkseen tätä osaa kielestä ja tulevat ymmärretyiksi eritoten jokapäiväisistä aiheista keskustellessaan, vaikkeivät he varsinaisesti tunnekaan toistensa viittomakieltä. Myös Emmoreyn ja Herzigin (2003) kokeet käsimuotojen ja toisaalta lokaation tuottamisesta ja tulkitsemisesta vahvistavat mallia diskreettien ja gradienttien rakenneyksiköiden yhdistymisestä kuvailevissa verbeissä. Seuraavana analysoin suomalaisen viittomakielen kuvailevissa verbeissä esiintyviä käsimuotoja ja liiketyyppejä.

Kuvailevien verbien käsimuodot

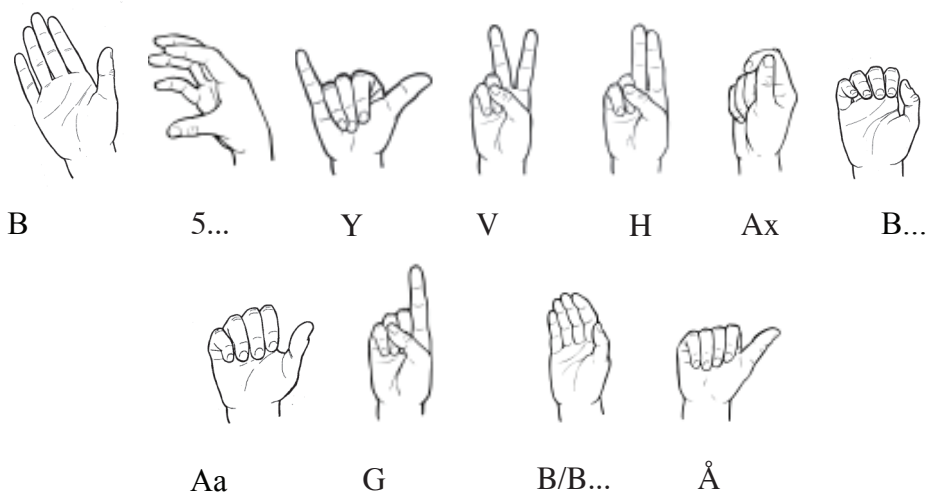
Kuvailevien verbien kaksi tärkeintä rakennosaa ovat nominaaliosa eli käsimuoto sekä verbaaliosa eli artikulaatioliike. Kun olen tutkinut suomalaisen viittomakielen kuvailevia verbejä siitä näkökulmasta, miten ja mitä niistä voitaisiin esittää viittomakielen sanakirjassa, olen päätenyt pragmaattisista syistä suhteellisen yksinkertaiseen luokitteluun (Takkinen, 1997, 1998) (vrt. Liddellin ja Johnsonin 7-luokkainen jaottelu). Tämä luokittelu toimii kokemukseni mukaan hyvin esimerkiksi kielen opetuksessa.

Olen jakanut **käsimuodot** kolmeen ryhmään, jotka ovat 1) kokonaista kohdetta

kuvaava käsimuoto, 2) käsittelykäsimuoto ja 3) muotoa ja kokoa piirtävä käsimuoto. Kokonaisia kohteita kuvaavien käsimuotojen ja käsittelykäsimuotojen lisäksi myös monet muut tutkijat ovat esittäneet erilaisia piirtävien käsimuotojen luokkia (esim. Brennan, 1992: tracing size and shape; Engberg-Pedersen, 1993: extension stems (in polymorphic verbs); Supalla, 1986: tracing SASSes; Liddell & Johnson, 1987: surface morphemes, depth and width morphemes, extent morphemes, perimeter-shape morpheme, on-surface-morpheme; Schembri, 1996; Wallin, 2000).

Kuvailevissa verbeissä esiintyvät **kokonaisen kohteen** käsimuodot edustavat puheena olevaa (todellisen maailman) kokonaista kohdetta. Esimerkeissä esiintyvät käsimuodot (km) on esitetty kuvassa 1. Esimerkiksi käsimuoto B edustaa autoa, käsimuoto 5... omenaa, käsimuoto Y lentokonetta, mutta käsimuodot voivat joskus motivoitua kohteen tyyppillisestä osasta (esimerkiksi km V edustaa trukkia, km Y puhelinta, km H veistä). Nämä käsimuodot valitaan usein kuvatavan kohteen fysikaalisten ominaisuuksien mukaan eli kohteen suurimman dimension mukaan (vrt. Wallin, 1994). Tähän ryhmään kuuluvat myös ns. semanttiset käsimuodot eli ihmistä ja kulkuvälineitä kuvaavat käsimuodot tai instrumenttina toimivat käsimuodot.

Käsittelykäsimuoto edustaa sitä, missä muodossa käsi on silloin, kun jostakin kohteesta otetaan kiinni tai sitä kosketetaan. Nämä käsimuodot valitaan taas kohteen pienimmän dimension mukaan eli sen kohdan mukaan mistä toimija ottaa kohdetta kiinni (vrt. Wallin, 1994). Esimerkki käsittelykäsimuodoista on käsimuoto Ax (ks. kuva 1), jota käytetään edustamaan mm. avaimen, pankkikortin, kortin, ohuen kepin tai lusiikan pitämistä kädessä. Pyöristynyttä B...-käsimuotoa käytetään kuvaamaan sitä, kuinka



Kuva 1. Kuvailevissa verbeissä esiintyviä käsimuotoja suomalaisessa viittomakielessä (yllä olevissa esimerkeissä)

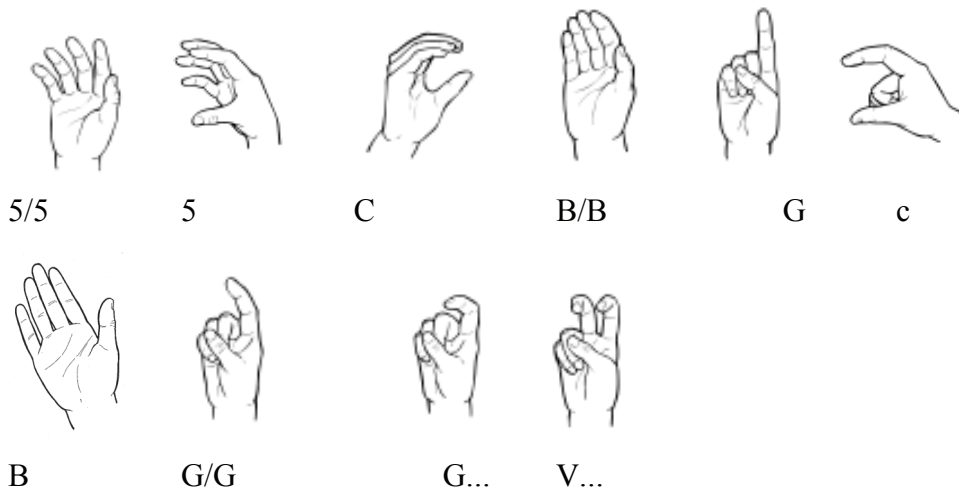
(Käsimuotokuvat: Kuurojen liitto, Tutkimus- ja sanakirjaosasto)

”lumipalloja puristetaan koviksi”, ”silitetään sylissä olevaa kania” tai ”heitetään kiekkoa”. Aa-käsimuotoa (erityisesti peukalonpään tyynyä) käytetään edustamaan ”teipin kiinnittämistä”, ”nastoilla kiinnittämistä”, ”ovikellon painamista”. Schickin (1990) mukaan kuvailevien verbien käsimuodot voivat edustaa kohteita, joiden viittoja ilmaisee olevan joko todellisessa mittakaavassa (real-world scale) tai pienoismittakaavassa (model-scale). Käsittelykäsimuodot toimivat todellisessa mittakaavassa, mikä pätee suomalaisessakin viittomakielessä.

Muotoa ja kokoa piirtävät käsimuodot piirtävät kohteen visuaalis-spatiaalisen hahmon. Esimerkiksi G-käsimuoto molemmissa käsissä piirtää ilmaan neliön muotoisen kuvan, joka viittaa neliönmuotoiseen kohteeseen (taulu, laatta, aukko), ja B-käsimuoto molemmissa käsissä piirtää poskien kohdalle ”pulloposket” tai lantion kohdalle ”ampiaisyötärön”. Pyöreä B...-käsimuoto piirtää ”pienen kasan hiekkaa” tai puolipyöreä B/B... -käsimuoto piirtää ”loivasti kum-

puilevan maaston” tai ”hiekkalastin kuorma-auton lavalle”. Kokoa ja muotoa kuvaavat käsimuodot voivat toimia sekä todellisessa mittakaavassa että pienoismittakaavassa (vrt. Schick 1990).

Kuvailevissa verbeissä esiintyviä käsimuotoja on viittomakielissä paljon. Suomalaisessa viittomakielessä esiintyy ainakin yli 70 erilaista käsimuotoa (Takkinen, 1997), joista on esitetty esimerkkejä kuvassa 1. Toiset käsimuodot ovat huomattavasti harvinaisempia kuin toiset. Takkisen ja Leinosen (1996) tekemässä pienimuotoisessa tutkimuksessa vapaista kertomuksista ja sanakirjalauseista poimitussa otoksessa esiintyi kuvailevissa verbeissä 27 erilaista käsimuotoa 285 esiintymästä. Näistä kymmenen yleisintä olivat 5/5..., 5..., C, B/B..., G, c, B, G/G..., G... ja V... (kuva 2). Eri käsimuodoiksi on laskettu esimerkiksi kämmenkäsimuodon suora ja hiukan kupera muoto, jossa sormien ulointen nivelten koukistus on höltynyt. Ero on tehty siksi, että kyseisiä käsimuotoja käytetään hiukan eri merkityksissä. Nive-



Kuva 2. Suomalaisen viittomakielen kuvailevissa viittomissa yleisimmin esiintyviä käsimuotoja

listä ojentuneet sormet merkitsevät tasaista pintaa ja hivenen nivelistä taipuneet sormet vähän kaarevaa pintaa. Huomattava seikka on se, että 10 yleisimmän käsimuodon joukossa esiintyy jokaista dimensiota kuvaavia käsimuotoja: kolmeulotteisia, esimerkiksi kuutiota tai aurinkoa kuvaavat käsimuodot (5..., C), kaksiulotteisia, esimerkiksi kirjaa kuvaavat (B, B/B...), yksiulotteisia, esimerkiksi kynttilää kuvaava (G) ja nollaulotteisia, esimerkiksi pisteitä tai tähtiä kuvaavat käsimuodot (G/G..., G..., 5...), jolloin käsimuodoissa sormenpää/-päät ovat merkityksellisiä.





Samasta kohteesta voi viittomakielisessä kerronnassa käyttää eri käsimuotoja sen mukaan, minkälaisen näkökulman kohteeseen tai tilanteeseen viittoja haluaa ottaa tai minkälaisesta tapahtumasta tai toiminnasta on kulloinkin kysymys (myös Wilbur, Bernstein & Kantor, 1985). Taulukossa 1 on esimerkkinä samasta kohteesta käytetyistä eri käsimuodoista viittoma AUTO ja sitä kuvaavat eri käsimuodot yhdistettynä artikulaatioliiketyyppeihin. Taulukon 1 esimerkit on

esitetty liitteessä 1 kuvina viittotuista lauseista (esimerkit 1–7).

Kuvailevien verbien artikulaatioliike

Olen jakanut kuvailevissa verbeissä esiintyvät artikulaatioliikkeet kolmeen luokkaan: 1) prosessiliikkeeseen, 2) kontaktiliikkeeseen ja 3) kohdetta kuvailevaan liikkeeseen (vrt. Liddell & Johnson, 1987; Schembri, 1996, 2003; Liddell, 2003b). **Prosessiliike** kuvaa sen (todellisen maailman) kohteen liikkumista, johon kuvailevan verbin käsimuoto viittaa. Artikulaatioliike voi kuvata puheena olevan kohteen yhtenäistä siirtymistä, liikkumista jostakin johonkin, liikkumista jostakin tai liikkumista johonkin (vrt. Wallin, 1994). **Kontaktiliikkeessä** on pieni, selvästi pysähtyvä artikulaatioliike alaspäin (vrt. Wallin, 1994: erillinen liikkeen loppu; Liddell, 2003b), ja se kuvaa puheena olevan kohteen olemassaoloa tai sijaintia jossakin paikassa, ei siis kyseisen kohteen itsensä liikkumista (todellisessa maailmassa). **Kohdetta kuvaileva artikulaatioliike** kuvailevassa

Taulukko 1. Eri käsimuotojen käyttö samasta kohteesta

km	AUTO	liike: 1. prosessi, 2. lokaatio, 3. kuvaileva
B 		1. Auto kulkee mäkitä tietä. 1. Vauhdilla ajettaessa auto suistuu tieltä kellahtaen katolle. 2. Tuossa on auto pysäköitynä. 3. Parkkipaikalla on autoja riveittäin.
B- 		1. Auton kylkeen törmäsi toinen auto kylki edellä.
B< 		1. Seisoessani paikallani auto kaahaa hurjaa vauhtia editseni.
3 		1. Ajaessani liukkaalla tiellä autoni suistuu tieltä kyljelleen. 1. Kun hirvi tuli yllättäen tielle, kaverini jarrutti ja auto pysähtyi nytkähtäen.

verbissä ei myöskään kuvaa sen (todellisen maailman) kohteen liikkumista, johon verbin käsimuoto viittaa, vaan itse kohdetta, sen fyysikaalisia ominaisuuksia ja ulkomuotoa. Kyseisten verbien viittomapaikka kertoo kohteiden sijainnista (esimerkiksi kolme pientä neliönmuotoista taulua on alekkain seinällä). Kaikkia artikulaatioliiketyyppejä ei voi yhdistää kaikkien käsimuototyyppien kanssa. Sama pätee myös amerikkalaisen viittomakielen kuvaileviin verbeihin (klassifikaattoriverbeihin) (esim. Supalla, 1986; Talmy, 2003). Taulukko 2 havainnollistaa, mitkä artikulaatioliike- ja käsimuototyytit voivat esiintyä yhdessä suomalaisen viittomakielen kuvailevissa verbeissä.

Esimerkkejä kokonaisen kohteen käsimuodon ja prosessiliikkeen yhdistämisestä kuvailevassa verbissä ovat ilmaukset ”Auto kulkee mäkitä tietä” tai ”Aurinko nousee”. Todellisen maailman kohde auto, johon viittoman käsimuoto viittaa, liikkuu, ja artikulaatioliikkeen eteneminen viittomatilassa spesifioi sen liikkumista. Kokonaisen kohteen käsimuodon

yhdistämisestä kontaktiliikkeeseen ovat esimerkkeinä ilmaukset ’auto on pysäköitynä’ tai ’omenoita on maassa’. Tällöin pieni artikulaatioliike alaspäin ja pysähdys lopussa ilmaisee (todellisen maailman) kohteen olemassaoloa jossakin paikassa. Kyseistä todellisen maailman paikkaa edustaa artikulaatiopaikka eli lokaatio, jonka viittoja on valinnut ympäröivästä viittomatilasta. Tätä artikulaatioliiketyyppejä voi käyttää distributiivisesti eli alaspäin suuntautuvaa artikulaatioliikettä toistetaan eri kohdissa, mikä ilmaisee, että puheena olevia kohteita on useita (liitteen 1 esimerkki 9). Kokonaisen kohteen käsimuodon ja kuvailevan artikulaatioliikkeen yhdistämisestä ovat esimerkkeinä ilmaukset ’Parkkipaikalla on autoja riveittäin’ (esimerkki 4, liite 1) tai ’Salissa istuu ihmisiä rivikaupalla’ (esimerkki 10, liite 1). Näissä esimerkeissä artikulaatioliike on yhtäjaksoinen ja kuvaa asiantilaa, jossa autot näkyvät kuin yhtäjaksoisena pintana.

Kuvailevien verbien kokonaista kohdetta kuvaavan käsimuodon voi yhdistää kaikkien artikulaatioliiketyyppeiden kanssa. Käsittely-

käsimuodon voi yhdistää vain prosessiliik-
keeseen, esimerkiksi 'nostan puunlehden
maasta' (esimerkki 11, liite 1), 'äiti kantaa
painavaa kassia' (esimerkki 12) tai 'maala-
ri silittää tapetit suoraksi' (esimerkki 13).
Muotoa ja kokoa kuvailevan käsimuodon
voi yhdistää ainoastaan kuvailevan artikulaatioliiketyypin kanssa. Esimerkkeinä tästä ovat ilmaukset 'järvenpinta on peilityni' (esimerkki 14) tai 'ovipielissä on leveät listat' (esimerkki 15).

Taulukossa 2 on esitetty käsimuototyyppien ja artikulaatioliiketyypien yhdistämismahdollisuudet. Taulukossa esitetyt esimerkit on kuvattu liitteessä 1 (lauseet 1-15).

Kuvailevien verbien muut rakenneosat

Käsimuodon ja liikkeen lisäksi kuvaileviin viittomiin merkitysinformaatiota tuovat myös lokaatio eli artikulaatiopaikka, jossa viittoma viitotaan, käden orientaatio sekä ei-manuaalinen osa. **Artikulaatiopaikka** kertoo kuvattavana olevan (todellisen maailman) kohteen avaruudellisesta sijainnista, esimerkiksi onko kuvattavana oleva lista ylhäällä vai alhaalla, istuuko joku kerrossängyn yläsängyllä vai alasängyllä, miten listat ovat ovenpielessä (esimerkki 15, liite 1) tai miten kaksi eri puheena olevaa kohdetta sijaitsevat toisiinsa nähden (esimerkki 5). Liitteen 1 esimerkissä 1 on kuvattu tilassa auton kulkeminen ylämäessä ja alamäessä ja esimerkeissä 2 ja 7 auton suistuminen tien sivuun.












Artikulaatiopaikka voi olla neutraalitalan eri osissa, keholla, passiivisessa kädessä tai jopa päässä. Esimerkissä ilmauksen 'lintu istuu oksalla' artikulaatiopaikkana on ei-dominoiva käsi, ilmauksen 'lintu lennähti olkapäälleni' artikulaatiopaikka on keholla ja ilmauksen 'auto on pysäköitynä kadun varteen' artikulaatiopaikkana on neutraalitala. Myös ei-dominoivan käden käsimuoto valitaan kohteen selvän ominaisuuden mu-

kaan. Ei-dominoiva käsi edustaa taustakohdetta, johonka ensisijaisen kohteen suhdetta kuvataan. Esimerkissä 'Aurinko nousee' (esimerkki 8) dominoivan käden käsimuoto edustaa aurinkoa ja ei-dominoivan käden B-käsimuoto horisonttia, jonka takaa aurinko nousee taivaalle. Esimerkissä 5 näkyy kahden auton spatiaalinen suhde ja sen muuttuminen, toisen auton lähestyminen, törmääminen ja eteen päin meneminen.

Kohteilla, joihin kuvailevilla verbeillä viitataan, on yleensä tietty luonnollinen orientaatio. Tällöin myös kuvailevan verbin sisältävän käsimuodon **orientaation** on oltava tarkoitteen luonnollisen orientaation mukainen. Esimerkiksi AUTO-viittoman käsimuodon on oltava neutraalissa orientaatioissa kämmen alaspäin (liitteen 1 esimerkit 1, 3, 4, 5, 6), samoin ihmistä kuvaavassa käsimuodossa (G) on sormenpää ylös orientoituneena. Ihmisen kävelyä kuvattaessa kuvailevan verbin käsimuodossa (V) ovat sormet alaspäin (esimerkit 6 ja 16) ja makuuasentoa kuvattaessa sormet ovat vaakasuunnassa, kämmen ylöspäin. Jos viittoman käsimuodon orientaatio on erilainen, viittoma sisältää eri merkityksen. Jos sormenpää ylöspäin käsimuodossa (V), merkitsee se, että ihminen on pää alaspäin, kuten esimerkiksi sukeltaessa pää edellä. Jos autoon viittaava käsimuoto on muussa orientaatioissa kuin kämmen alaspäin, se viittaa muuttuneeseen auton spatiaaliseen asentoon kuten esimerkissä 2.

Ei-manuaalinen osa tuotetaan kehon tai pään liikkeellä tai huulten ja poskien liikkeillä ja asennoilla. Kuvailevassa verbissä ei-manuaalinen osa täsmentää merkitysisältöä. Verbeissä, jotka kuvaavat kohteen muotoa ja kokoa suu ja/tai posket spesifioivat, onko esimerkiksi kuvattavana oleva lattialista leveä vai kapea (liitteen 1 esimerkki 15), sillä käsimuodossa ei välttämättä ole paljon eroa. Supussa oleva suu, josta kielikin mahdollisesti

Taulukko 2. Liikkeiden ja käsimuotojen yhdistäminen

	Kokonaista kohdetta kuvaava käsimuoto	Käsittelykäsimuoto	Muotoa ja kokoa piirtävä käsimuoto
Prosessi-liike	<p>Auto ajaa mäkiä tietä.  (B)</p> <p>Aurinko nousee. (C) (B ei-dominoiva käsi)</p> 	<p>Nostanpuunlehden maasta. (F) </p> <p>Äiti kantaa painavaa kassia. (S) </p> <p>Maalari silittää tapetit suoraksi. (B)₁ </p>	
Kontakti-liike	<p>Tuossa on auto pysäköitynä. (B) </p> <p>Omenoita on monta. (5...) </p>		
Kohdetta kuvaileva liike	<p>Parkkipaikalla on autoja riveittäin. (B) </p> <p>Salissa istui ihmisiä rivikaupalla. (V...) </p>		<p>Järvenpinta on peilityni. (B) </p> <p>Ovipielissä on leveät listat. (c) </p>

pilkottaa, kuvaa pienen pientä kohdetta, kun taas poskien pullistus ja mahdollisesti hieman avonainen suu kuvaa isoa tai raskasta kohdetta. Ei-manuaalinen osa ilmaisee myös puheena olevan kohteen paljoutta tai vähyyttä (esimerkki 9) tai muuta ominai-

suutta kuten esimerkiksi 14 järvenpinnan tyyneyttä. Esimerkiksi auton liikkumista kuvattaessa puhallus huuliraosta kuvaa sujuvaa, nopeaa liikkumista, kun taas ilman pidättäminen suussa, poskien pullistuminen kuvaa työlästä, hidasta liikkumista. Myös

muunlaista liikkumisen / toiminnan tapaa ilmaistaan ei-manuaalisella osalla (esimerkit 2, 5, 6, 7, 12).

Ei-manuaalisella rakenneosalla voi olla muunkinlaisia merkitystä erottavia tehtäviä. Bergman ja Wallin (2001) ovat havainneet ruotsalaisessa viittomakielessä kahdenlaisia klassifikaattori-ilmaisuja, nominaalisia ja verbaalisia (nominaaliklassifikaattori ja predikaattiklassifikaattori). Niitä näyttää erottavan toisistaan ei-manuaalinen rakenneosa.

Ei-manuaalisen osan funktio ja muoto suomalaisen viittomakielen kuvailevissa verbeissä kaippaa lisätutkimusta. Ei-manuaalinen osa on tärkeä kieliopillisena merkitsijänä muissakin kuin kuvailevissa viittomissa. Ei-manuaalinen osa voi myös kuulua joidenkin viittomien perusmuotoon fonologisena osana, mutta on sanottava, että ehdottomasti suurempi ja tärkeämpi osa niillä on kieliopillisella tasolla (ottamatta tässä kantaa sen morfeemiseen vs. gesturaaliseen statukseen).

Kuvailevat verbit voivat lisäksi olla sekä **yksikäätisiä** että **kaksikäätisiä**. Yhdellä kädellä viitottava viittoma kahdella kädellä viitottuna merkitsee monikollisuutta, siis kohteita on kaksi tai useampi (liitteen 1 esimerkit 5, 9). Samalla voidaan ilmaista niiden **spati-aalinen suhde toisiinsa**. Myös kokonaista kohdetta kuvaavien käsimuotojen yhdistyessä kuvailevaan artikulaatioliikkeeseen toinen käsi jää paikoilleen toisen käden tehdesä toistuvan yhtäjaksoisen liikkeen sivulle, esimerkiksi lauseessa 'Autoja on riveittäin' (esimerkki 4). Kaksikäätisiä ovat kuvailevat verbit, joissa yhdistyy kohdetta piirtävä käsimuoto ja kuvaileva liike. Tällöin kyse on kuitenkin yhdestä puheena olevasta todellisen maailman kohteesta ja sen muodon ja koon kuvaamisesta (myös esimerkki 15).

Toinen tapaus kahden käden käytöstä kuvailevissa verbeissä on, kun kyseessä on **kaksi eri kohdetta**, joista kerrotaan ja samalla ilmaistaan, millainen avaruudellinen suh-

de niillä on toisiinsa tai miten tämä suhde muuttuu viittoman kuvaamana ajanjaksona (esimerkki 8 ja 16). Tällöin ns. taustakohde kuvataan ensin ja sitten varsinainen ensisijainen kohde (vrt. kohteet ground ja figure, Talmy, 1978, 2003; Wallin, 1994).

KUVAILEVIEN VERBIEN OMAKSUMINEN

Lapset alkavat omaksua kuvailevia verbejä myöhemmin kuin kiinteitä viittomia/verbejä. Syy on hyvin luonnollinen: kuvailevat verbit ovat monimutkaisia muotoja, jotka ovat rakentuneet useasta merkityksen sisältävästä osasta (Newport & Supalla, 1980; Kantor, 1980; Newport & Meier, 1985; Takkinen, Jokinen & Sandholm, 2000; Takkinen, 2003). Kiinteät viittomat alkavat ilmaantua lapsille noin vuoden iässä, joskus jopa ennen ensimmäistä ikävuotta. Viittomavarasto laajenee vauhdilla, ja on jo useita satoja viittomia 2,5—3 vuoden iässä, jolloin ensimmäisiä yritelmiä käyttää kuvailevia ilmaisuja alkaa ilmaantua lasten viittomiseen. Kuten muutkaan kieliopilliset rakenteet, eivät kuvailevat verbitkään ole aluksi muodoltaan aikuismuotojen mukaisia, vaan helpommat muodot tulevat varhemmin oikein ja muotojen kompleksisuus lisääntyy iän myötä (Newport & Supalla, 1980; Takkinen, 2003). Varhaisessa vaiheessa käsimuotojen käyttö on semanttisesta näkökulmasta laajaa, toisin sanoen samaa käsimuotoa käytetään useammanlaisesta kohteesta (Kantor, 1980). Iän myötä puheena olevaa kohdetta kuvaavat käsimuodot eriytyvät tarkemmin eri kohteisiin sopiviksi, mutta myös taustana olevaa kohdetta kuvaavat käsimuodot eriytyvät. Myös kehon käyttö taustaelementtinä kehittyy iän lisääntyessä. Monimutkaisimpien muotojen omaksuminen kestää aina 10. ikävuoteen asti (Newport & Supalla, 1980; Newport & Meier, 1985).

Amerikkalaisissa viittomakielen ja englannin kielen omaksumista koskevissa tutkimuksissa on havaittu, että kuvailevien verbien muodostamisen hyvällä hallinnalla on positiivinen korrelaatio englannin kielen oppimiseen (Hoffmeister ym., 1997). Toisin sanoen kuvailevien verbien käyttö on viittomakielen rakenteessa hyvin keskeistä, mikä on otettava huomioon, kun viittomakieltä opetetaan kuuroille äidinkielenä. Myös viittomakieltä vieraana kielenä opettaessa olisi kiinnitettävä huomiota tämän alueen varhaiseen ja laajaan käyttöön ja sen harjoittamiseen (Takkinen & Leinonen, 1996).

LOPPUPÄÄTELMÄT

Kuvailevat verbit ovat useammasta merkityksellisestä osasta koostuvia viittomia, jotka vastaavat usein merkitykseltään kokonaista lausetta. Niiden kaksi tärkeintä rakennosaa ovat käsimuoto ja artikulaatioliike. Käsimuoto ja liikkeistä varsinkin olemassa oloa kuvaava liike ovat myös morfemaattisia. Käsimuotoja esiintyy kuvailevissa verbeissä enemmän kuin kiinteissä viittomissa ja niiden liike voi olla monimutkaisempi (ks. myös Wallin, 1994). Myös paikka on merkityksellinen osa, samoin käden orientaatio ja ei-manuaalinen osa. Näistä viittomista on kirjallisuudessa käytetty monia eri nimityksiä. Tutkijoitte keskuudessa ei ole yksimielisyyttä siitä, voiko klassifikaattoritermiä käyttää viittottujen kielten kuvailevien verbien käsimuodosta samassa mielessä kuin sitä käytetään puhuttujen kielten tutkimuksessa. Toisaalta viittomakielten tutkijat määrittelevät klassifikaattorin eri tavoin: osa rajoittaa klassifikaattorin vain semanttisiin (esimerkiksi kulkuneuvoon ja ihmiseen viittaaviin) klassifikaattoreihin liike- ja lokaatioverbeissä, osa sisällyttää termin alaan myös käsittelyklassifikaattorit. Laajimmillaan klassifikaattoreina pidetään myös piirtäviä käsimuotoja,

joilla kuvataan kohdetta. Esiin on nostettu myös nominaalikklassifikaattorin käsite viitotuissa kielissä (Bergman & Wallin, 2001). Pääasiallisesti tutkimuksissa on kuvattu vain predikaattina toimivia klassifikaattoriviittomia, toisin sanoen kuvailevia verbejä.

Suomalaisen viittomakielen kuvailevia verbejä kuvatessani olen käsitellyt predikaattina toimivia viittomia, joihin sisältyy kokonaista kohdetta kuvaavat, käsittelykäsimuodot sekä muotoa ja kokoa piirtävät käsimuodot. Myös artikulaatioliikkeitä eri tutkijat ovat analysoineet eri tavoin. Itse olen jakanut liikkeet prosessiliikkeeseen eli kohteen liikettä kuvaavaan, kontaktiliikkeeseen eli kohteen olemassaoloa ja sijaintia kuvaavaan sekä kohteen tilaa tai ominaisuutta kuvaavaan artikulaatioliikkeeseen.

On myös muistettava, että eri viittomakielten välillä esiintyy eroja siinä, mitä käsimuotoja kussakin viittomakielessä on yleensä ja mitä käsimuotoja käytetään kuvailevissa verbeissä kuvaamaan mitäkin kohdetta. Vaikka kuvailevien verbien käyttö on leimaa antava piirre kaikille tunnetuille viittomakielille, eri kielet toimivat kuitenkin tässäkin suhteessa eri tavoin omien konventioidensa mukaan.

Viime aikoina on voimakkaasti nostettu esiin se, että viittottuja kieliä pitää tutkia niiden omilla ehdoilla eikä yrittää pakottaa niiden ilmiöitä sopimaan puhuttujen kielten ilmiöihin ja niiden tutkimuksessa käytettyihin keinoihin. Lisäksi tutkimukseen on vaikuttanut kokonaisvaltainen käsitys kielestä kommunikaatiovälineenä, jossa käytetään hyväksi myös elemäisiä keinoja. Viitotut kielet ovat modaliteetiltaan spatiaalis-gesturaalisia, mikä antaa niille erilaiset keinot myös kieliopilliseen ilmaisuun verrattuna puhuttuihin kieliin. Nyt on voimakkaasti esiin nostettu näkemys, että viitotut kielet käyttävät kielelliseen ilmaisuun tiukasti kieliopillisten (morfemaattisten) keinojen lisäksi myös gesturaalista ainesta. Ikonisis-

sa kuvailevissa viittomissa tämä on hyvin ilmeistä. Viittomakielen rakenteen analyysi yleensäkin kaipaa uutta lähestymistapaa tältä näkökulmasta. Gesturaalinen aines viittomakielen rakenteessa ei tee viittomakielistä yhtään sen huonompia tai kehittymättömämpiä verrattuina puhuttuihin kieliin. Viittomakielten modaliteetti vain antaa tähän mahdollisuuden, jota puhutuissa kielissä ei ole näin suuressa määrin.

Lämmin kiitos Tuija Wainiolle, joka on ollut tärkeä kielenopas ja keskustelukumppani artikkelinkirjoitusvaiheessa. Kiitos myös toiselle keskustelukumppanille Tommi Jantuselle rakentavista kommentteista.

LÄHTEET

- Aikhenvald, A.Y. (2000). *Classifiers: A typology of noun categorization devices*. Oxford: Oxford University Press.
- Bergman, B. & Wallin, L. (2001). The discourse function of noun classifiers in Swedish sign language. Teoksessa V.L. Dively, M. Metzger, S. Taub & A. M. Baer (toim.), *Signed languages: Discoveries from international research*, (s. 45–61). Washington, DC: Gallaudet Univ. Press.
- Brennan, M. (1992). The visual world of BSL. Teoksessa D. Brien (toim.), *Dictionary of British sign language / English*, (s. 1–133). London, Boston: Faber and Faber.
- Cogill-Koez, D. (2000). A model of signed language 'classifier predicates' as templated visual representation. *Sign language & linguistics* 3, 209–236.
- DeMatteo, A. (1977). Visual imagery and visual analogues. Teoksessa L. Friedman (toim.), *On the other hand: Resent perspectives on American sign language*, (s. 109–136). New York: Academic Press.
- Emmorey, K. & Herzig, M. (2003). Categorical versus gradient properties of classifier constructions in ASL. Teoksessa K. Emmorey (toim.), *Perspectives on Classifier Constructions*, (s. 199–220). Mahwah, New Jersey: Lawrence Erlbaum Associates, Inc.
- Engberg-Pedersen, E. (1993). *Space in Danish sign language*. Hamburg: SIGNUM-Verlag.
- Frishberg, N. (1975). Arbitrariness and Iconicity: Historical Change in American Sign Language. *Language*, 51, 696–719.
- Hoffmeister, R., Philip, M., Costello, P. & Grass, W. (1997). Evaluating American sign language in deaf children: ASL influences on reading with a focus on classifiers, plurals, verbs of motion and location. Teoksessa J. Mann (toim.), *Proceedings of deaf studies V conference*. Washington DC: Gallaudet University Press.
- Jantunen, T. (2007). Suomalaisen viittomakielen verbityypit. Käsikirjoitus.
- Kantor, R. (1980). The acquisition of classifiers in American sign language. *Sign language studies*, 28, 193–208.
- Liddell, S. (1980). *American sign language: syntax*. The Hague: Mouton.
- Liddell, S. & Johnson, R. (1987). An analysis of spatial-locative predicates in American sign language. Paper presented at the fourth international conference on sign language research, 15–19 July, Lappeenranta, Finland.
- Liddell, S. (2003a). Sources of meaning in ASL classifier predicates. Teoksessa K. Emmorey (toim.), *Perspectives on classifier constructions*, (s. 199–220). Mahwah, New Jersey: Lawrence Erlbaum Associates, Inc.
- Liddell, S. (2003b). *Grammar, gesture, and meaning in American sign language*. Cambridge: Cambridge University Press.
- Newport, E. L. & Meier, R. P. (1985). The acquisition of American sign language. Teoksessa D.I. Slobin, D. I. (toim.), *The crosslinguistic study of language acquisition: Volume 1; The Data*, 88–938. Hillsdale, New Jersey: Lawrence Erlbaum Associate, Inc.
- Newport, E. L. & Supalla, T. (1980). Clues from the acquisition of signed and spoken language. Teoksessa U. Bellugi & M. Studdert-Kennedy (toim.), *Sign and spoken language: Biological constraints on linguistic form*, (s. 187–211). Weinheim: Verlag Chemie.
- Rissanen, T. (1985). *Viittomakielen perusrakenne*. Helsingin yliopiston yleisen kielitieteen laitoksen julkaisu No. 12. Helsinki.

- Rissanen, T. (1998). *The categories of nominals and verbals and their morphology in Finnish sign language*. Licentiate Thesis in General Linguistics. The Department of Finnish and General Linguistics. University of Turku.
- Schembri, A. (1996). *The structure and formation of sign in Auslan (Australian sign language)*. Renwick College Monograph No. 2.
- Schembri, A. (2003). Rethinking 'classifiers' in signed languages. Teoksessa K. Emmorey (toim.), *Perspectives on classifier constructions*, (s. 3–34). Mahwah, New Jersey: Lawrence Erlbaum Associates, Inc.
- Schick, B. (1990). Classifier predicates in American sign language. *International journal of sign linguistics*, 1, 15–40.
- Slobin, D.I., Hoiting, N., Kuntze, M., Lindert, R., Weinberg, A., Pyers, J., Anthony, M., Biederman, Y. & Thumann, H. (2003). A cognitive/functional perspective on the acquisition of "classifiers". Teoksessa K. Emmorey (toim.) *Perspectives on classifier constructions*, (s. 271–296). Mahwah, New Jersey: Lawrence Erlbaum Associates, Inc.
- Supalla, T. (1982). *Structure and acquisition of verbs of motion and location in American sign language*. Ph.D. thesis, University of California.
- Supalla, T. (1986). The classifier system in American sign language. Teoksessa Craig, C. (toim.), *Noun classes and categorization: Proceedings of a symposium, Eugene, Ore, 1983*, 181–215. Amsterdam/Philadelphia: John Benjamins Publishing Co.
- Sutton-Spence, R. & Woll, B. (1999). *The linguistics of British sign language: an introduction*. Cambridge: Cambridge University Press.
- Takkinen, R. & Leinonen, K. (1996). Classifiers and sign language instruction. Teoksessa *XII World Congress of the World Federation of the Deaf*, (s. 544–547). Vienna, Austria 6–15 July 1995. Proceedings. Toward human right.
- Takkinen, R. (1997). Klassifikaattori viitotuissa kielissä. Julkaisematon käsikirjoitus.
- Takkinen, R. (1998). Polysynteettiset viittomat. *Käsillä kääntäjä* 2/98. 5–10.
- Takkinen, R., Jokinen, M. & Sandholm, T. (2000). Comparing language and interaction skills of deaf children living in a native and non-native language environment. Teoksessa (toim.) *XIII World Congress of the of the deaf proceedings volume*, (s. 342–355). Australian Association of the Deaf, Brisbane, Australia.
- Takkinen, R. (2003). Viittomakielen omaksuminen äidinkielisessä ja kuulevassa viittomakieltä käyttävässä ympäristössä. *Puhe ja kieli*, 23, 151–164.
- Talmy, L. (1978). Figure and ground in complex sentences. Teoksessa J. H. Greenberg (toim.), *Universals of Human Language, vol 4: Syntax*, (s. 625–649). Stanford: Stanford University Press.
- Talmy, L. (2003). The representation of spatial structure in spoken and signed language. Teoksessa K. Emmorey (toim.), *Perspectives on classifier construction*, (s. 169–195). Mahwah, New Jersey: Lawrence Erlbaum Associates, Inc.
- Valli, C. & Lucas, C. (1995). *Linguistics of American sign language: An introduction*. Washington, D.C.: Gallaudet University Press.
- Wallin, L. (1994). *Polysyntetiska tecken i svenska teckenspråket* (Polysynthetic signs in the Swedish Sign Language). Doctoral dissertation. Institutionen för lingvistik, Avdelningen för teckenspråket, Stockholms universitet.
- Wallin, L. (2000). Two kinds of productive signs in Swedish sign language. Polysynthetic signs and size and shape specifying signs. *Sign language & linguistics*, 3, 237–256.
- Wilbur, R. B., Bernstein, M. & Kantor, R. (1985). The semantic domain of classifiers in American sign language. *Sign language studies*, 46, 1–38.

DEPICTING VERBS IN FINNISH SIGN LANGUAGE

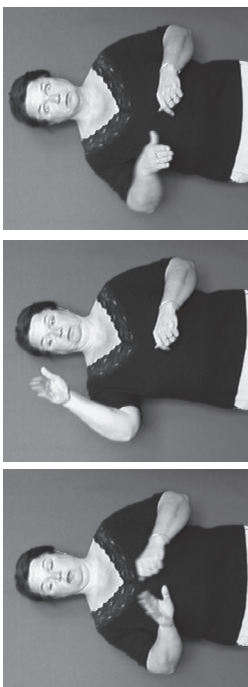
Ritva Takkinen, Ph.D., Professor of sign language, Department of languages /Finnish sign language, University of Jyväskylä

This article deals with depicting verbs in signed languages especially in Finnish Sign Language. First, I present the history of describing these verbs from a strict morphemic analysis of classifier predicates to an analysis that combines the morphemic and gestural explanation of these verbs, as well as the possibility of signed languages to present motion situations. In the second part of the article I present the structure, handshape, articulation movement, location, orientation and non-manual parameter of depicting verbs in Finnish Sign Language. The handshapes are divided to three groups: 1) handshapes representing whole entity, 2) handshapes representing handling of the object in question, and 3) handshapes that depict the size and shape of the object in question. The verbal part, i.e., articulation movement is also divided to three groups: 1) process movement that represents the motion of the object in question, 2) contact movement that represents the location or existence of the object in question, and 3) movement that depicts the the object in question. Also the co-occurrence possibilities of the handshapes and movements in depicting verbs are presented.

Keywords: Finnish sign language, depicting signs, classifier, handshape, articulation movement, non-manual parameter.

LIITE 1

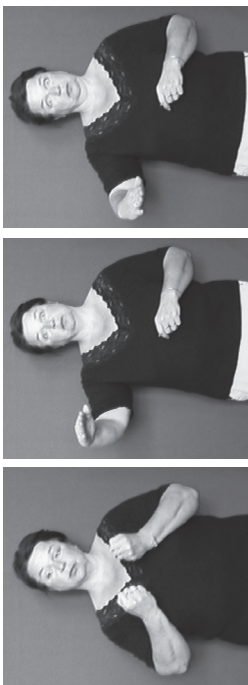
Lause 1. Auto aja mäikistä tietä.



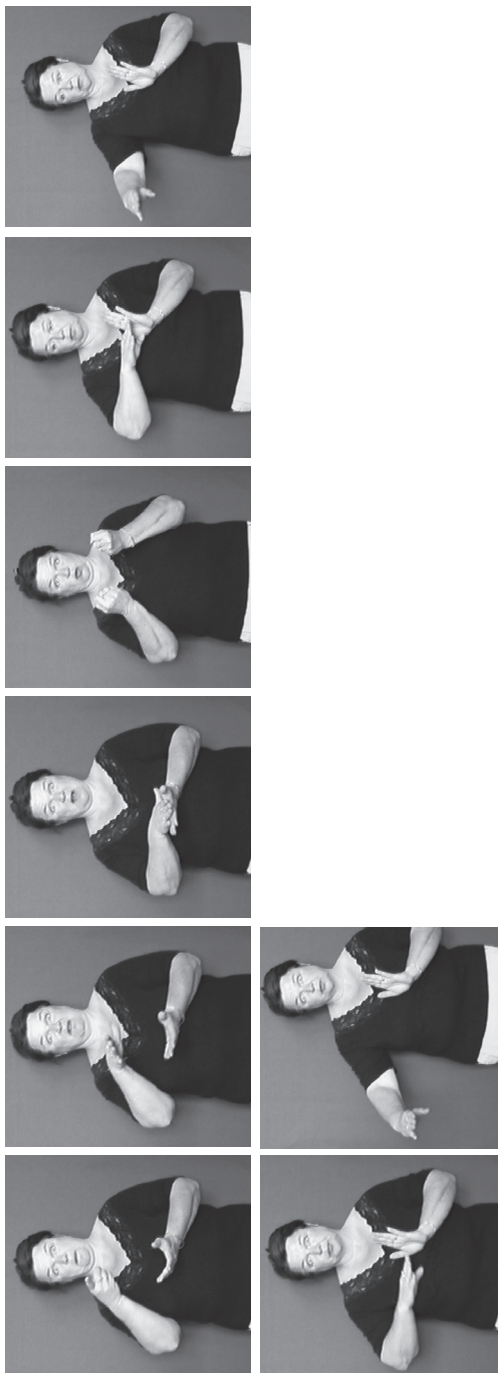
Lause 2. Vaubdilla ajettaessa auto suistuu tieltä ja kallautaa katolleen.



Lause 3. Tuossa on auto pysäköitynä.



Lause 4. Parkkipaikalla on autoja riveittäin.



Lause 5. Auton kylkeen törmäsi toinen auto kylki edellä.



Lause 6. Seistessäni paikallani auto kaabaa burjaa vauhtia editseni.



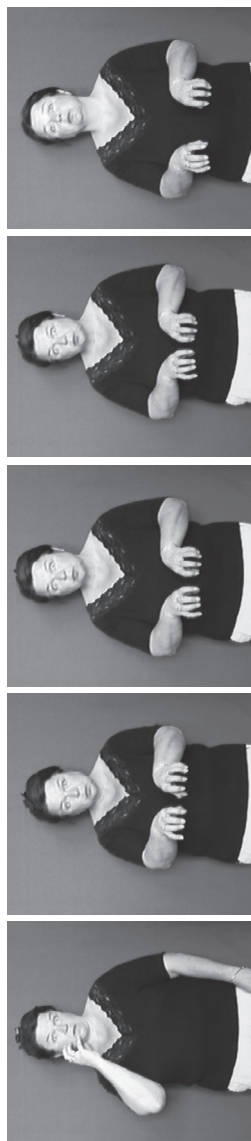
Lause 7. Ajaessani liukkaalla tiellä autoni suistuu tieltä kyljelleen.



Lause 8. Aurinko nousee.



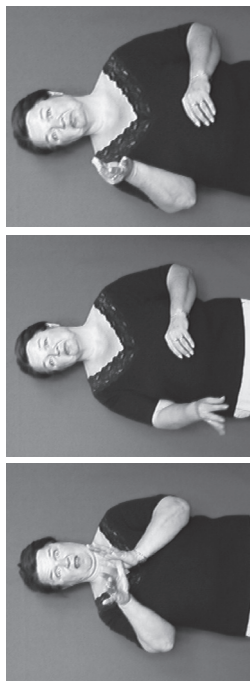
Lause 9. Omenoita on monta.



Lause 10. Salissa istuu ihmisiä rivikaupalla.



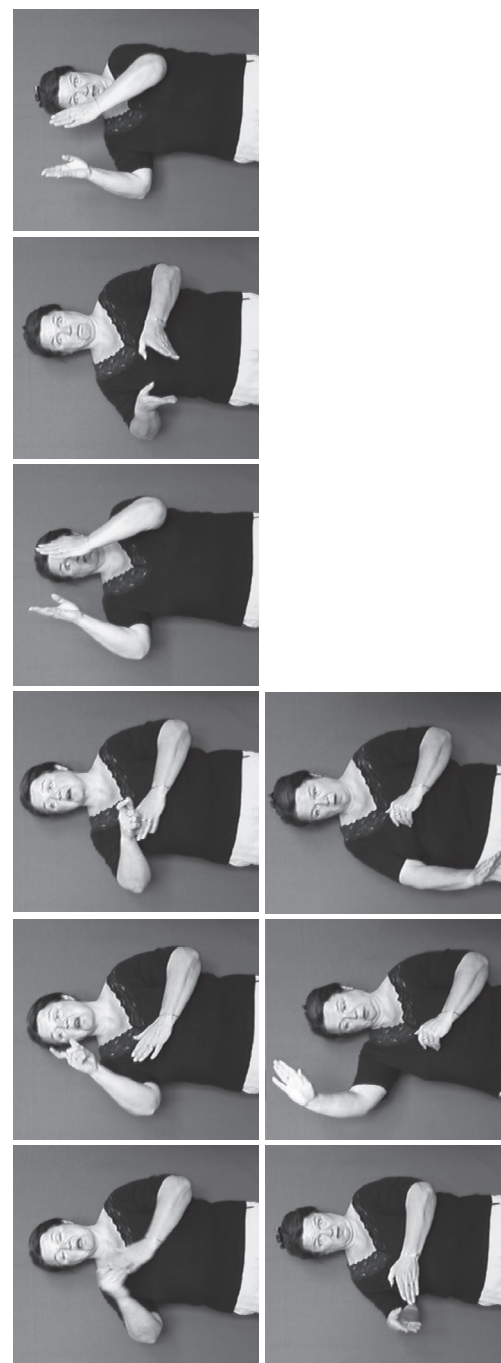
Lause 11. Nostan puumlehden maasta.



Lause 12. Äiti kantaa painavaa kassia.



Lause 13. Maalari silitteää tapetit suoraksi.



Lause 14. Järvenpinta on peitryyni.



Lause 15. Ovipielissä on leveät listat.



Lause 16. Tultaessa kadunreunaan on pysähdyttävä odottamaan paikallaan, kunnes auto on mennyt ohi.

