

PONTIFICIA UNIVERSIDAD CATÓLICA DEL PERÚ

FACULTAD DE LETRAS Y CIENCIAS HUMANAS



CLASIFICADORES EN LA LENGUA DE SEÑAS PERUANA (LSP)

TESIS PARA OPTAR EL TÍTULO PROFESIONAL EN LINGÜÍSTICA Y  
LITERATURA CON MENCIÓN EN LINGÜÍSTICA

AUTOR:

RODRIGO MAURICIO MADRID VEGA

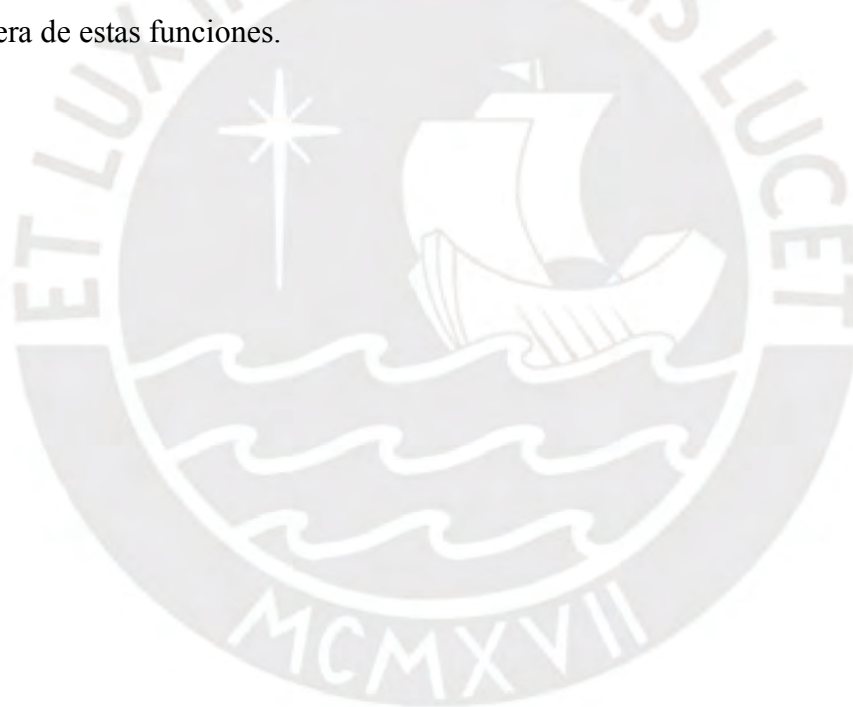
ASESOR:

DR. MIGUEL MARTÍN RODRÍGUEZ MONDOÑEDO

Lima, junio de 2018

## Resumen

La presente investigación tiene como objetivo principal proponer un análisis e inventario de los clasificadores en la lengua de señas peruana (LSP) a partir de un conjunto de narraciones y de la consulta a usuarios de esta lengua. El estudio está guiado por la propuesta de Zwitserlood (2003), quien plantea la necesidad de restringir el conjunto de elementos a los que se les debe considerar clasificadores, analiza el fenómeno de las configuraciones manuales clasificadoras desde la propuesta de la Morfología Distribuida (MD) y sostiene que estas cumplen una doble función: una función gramatical, como marcas de concordancia, cuando aparecen en los verbos de existencia, movimiento y locación (VELM), caso en el que se les puede llamar propiamente *clasificadores*; y una función léxica, como raíces, en los demás contextos en los que se las puede encontrar. El inventario que se propone en este estudio se centra en la primera de estas funciones.





*A mi mamá y maestra,  
por todo*

## **Agradecimientos**

En el desarrollo de un trabajo como el presente, que representa, en buena cuenta, la puesta en práctica de todo lo aprendido durante los años de formación en el pregrado, son muchas las personas que, directa o indirectamente, contribuyen a que se llegue a buen puerto. A todas ellas, mi profundo agradecimiento.

En primer lugar, quiero agradecer a los excelentes profesores que me han guiado en mi paso por la Facultad. De forma especial, a Miguel Rodríguez Mondoñedo, gran profesor e investigador, quien aceptó con gusto y entusiasmo asesorarme en el desarrollo de la tesis que ahora presento. Su generosa disposición para ayudarme a encontrar solución a las dudas y problemas que surgían durante la investigación, su apoyo y comprensión a lo largo de todo el proceso, y sus siempre acertados comentarios y observaciones han sido los que han permitido que el proyecto inicial que tenía se concrete y llegue a ser lo que es. También quiero agradecer a Jorge Iván Pérez, por el espíritu investigador, la claridad y la humildad que lo caracterizan, y que hacen de sus clases auténticas fuentes de saber; a Mario Montalbetti, por enseñarme lo importante que es pensar por uno mismo y no tener miedo de proponer análisis de los fenómenos lingüísticos que observamos, y porque cada una de las clases y conversaciones que he tenido el placer de tener con él han sido de valioso aprendizaje; a Héctor Velásquez, por la claridad y precisión de sus explicaciones, y por su minuciosidad; al „maestro“ Cerrón-Palomino, por sus clases magistrales; a Roberto Zariquiey, por siempre contagiar el interés por el estudio de las lenguas amazónicas, por ser un gran promotor de la investigación en sus cursos (y fuera de ellos) y por su amistad sincera; a Álvaro Ezcurra, por tener siempre altas expectativas de lo que pudiéramos aportar o proponer en sus clases y por ser un profesor ejemplar; a Roger Gonzalo, porque con él aprendí quechua cuando estaba en Estudios Generales, lo que me permitió llegar a la Facultad con una visión mucho más amplia de cuán distintas pueden ser las lenguas; y a José Riqueros, por ser quien me introdujo en el mundo de la sintaxis cuando recién daba los primeros pasos en mi formación lingüística.





Por otro lado, esta investigación no se habría podido desarrollar sin el apoyo desinteresado de los ocho señantes usuarios de la lengua de señas peruana (LSP) que accedieron amablemente a participar en las sesiones de entrevista y no perdieron la sonrisa en su rostro a pesar de lo repetitivas que podían llegar a ser las preguntas de las
















actividades. Gracias a ellos he podido no solo validar y corregir la propuesta de inventario de clasificadores que tenía inicialmente, sino también aprender un poco de LSP (solo un poco, lamentablemente, por lo corto del tiempo) y conocer mucho más sobre la Cultura Sorda y la Comunidad Sorda en el Perú. Las entrevistas, por su parte, no habrían podido llevarse a cabo ni ser tan provechosas de no haber sido por la colaboración constante e invaluable de Alexandra Arnaiz, quien no solo me acompañó durante las sesiones como intérprete, sino que aportó valiosos comentarios y observaciones que me ayudaron a ahondar en algunos aspectos que resultaron ser de suma importancia. Además, tanto ella como Juan Villamonte contribuyeron a lograr la forma definitiva del instrumento de preguntas que se empleó y a preparar el material visual para las actividades. A los dos, muchas, muchas gracias. Y, por supuesto, a los miembros de la Comunidad Sorda que colaboraron conmigo: Zilene Tarazona, Elvira Rios, Cinthya Vasquez, Paúl Valdez, Julio Vargas, Jorge Herrán, Pierina Porturas y Gianella Ferreyra.

No podría terminar estas líneas sin antes dar infinitas gracias a las personas que han estado conmigo y me han apoyado con todo su ser durante esta investigación, en todos los proyectos que he emprendido y en la vida: mi familia. De manera especial, quiero agradecer a mi mamá, mi hermana y mi abuelita, quienes han sido (y lo siguen siendo) mi soporte, con quienes he aprendido todo lo que pueda tener de bueno y de quienes no he podido recibir más amor y comprensión. Por todo esto, por acompañarme en las interminables horas de luces prendidas, por los momentos que vivimos juntos y por las conversaciones tan gratificantes, mi eterno cariño y agradecimiento.

Asimismo, quiero agradecer a mi comunidad religiosa agustino-recoleta, que me ha acompañado con sinceros interés y preocupación a lo largo del desarrollo de este proyecto y que me ha apoyado con su comprensión y cariño en todo lo que he necesitado, dándome aliento en los momentos de dificultad y alegría en los momentos de tensión.

## Índice

Convenciones utilizadas en la notación y glosado .....	4
0. Introducción.....	8
1. Los clasificadores en las lenguas de señas .....	14
1.1. La naturaleza de los „clasificadores“ en las lenguas de señas .....	14
1.2. Tipificaciones y análisis previos de los clasificadores en las lenguas de señas.....	23
1.2.1. Propuestas de clasificación .....	26
1.2.2. Propuestas de análisis .....	30
1.2.2.1. Clasificadores como marcas de concordancia: Glück y Pfau (1998) .....	30
1.2.2.2. Clasificadores como nombres clasificadores incorporados: Meir (2001) .....	34
1.2.2.3. Clasificadores como temas verbales: McDonald (1982).....	37
1.2.2.4. Clasificadores como marcas agentivas: Benedicto y Brentari (2004).....	39
2. Marco teórico.....	46
2.1. Nociones básicas .....	46
2.1.1. La concordancia en las lenguas de señas .....	46
2.1.2. Morfología Distribuida .....	50
2.2. Propuesta de análisis de Zwitserlood (2003) .....	53
2.2.1. Clasificación de los clasificadores .....	54
2.2.2. Los clasificadores como marcas de concordancia .....	68
3. Metodología.....	80
3.1. Primer análisis de corpus de LSP .....	80
3.2. Elaboración del instrumento de preguntas y recojo de datos.....	81
3.2.1. Juicios de gramaticalidad .....	82
3.2.2. Elicitación de narraciones .....	83
3.2.3. Comparación de narraciones con pares mínimos de configuraciones manuales .....	84
3.2.4. Consulta directa sobre fenómenos específicos.....	84
3.3. Características de los participantes en la investigación .....	85
3.4. Dificultades encontradas .....	86
4. Análisis del corpus de narraciones en LSP.....	88
4.1. Inventario de clasificadores en la LSP .....	89
4.1.1. Configuración manual  .....	89
4.1.2. Configuración manual  .....	91
4.1.3. Configuración manual  .....	95
4.1.4. Configuración manual  .....	96

4.1.5. Configuración manual  y 	97
4.1.6. Configuración manual 	99
4.1.7. Configuración manual 	99
4.1.8. Configuración manual 	100
4.1.9. Configuración manual 	101
4.1.10. Configuración manual 	102
4.1.11. Configuración manual 	104
4.1.12. Configuración manual 	104
4.1.13. Configuración manual 	105
4.1.14. Configuración manual 	107
4.1.15. Configuración manual 	108
4.2. A modo de resumen	109
5. Sintaxis de los clasificadores	112
5.1. Propuesta preliminar de rasgos de los clasificadores de la LSP	112
5.2. Estructura sintáctica de los clasificadores en la LSP	115
5.3. Otros aspectos	125
5.3.1. Variación motivada de  y 	125
5.3.2. La representación de referentes plurales	126
5.3.3. ¿Tiene la LSP una configuración manual clasificadora para entidades con muchas patas (  )?	128
5.3.4. ¿Se puede afirmar que las configuraciones manuales clasificadoras de la LSP sean morfológicamente complejas?	130
6. Conclusiones	132
7. Bibliografía	134
8. Anexo: Instrumento empleado en las sesiones de consulta a los señantes	141

## Índice de tablas

<b>Tabla 1.</b> Comparación de las categorías de clasificadores planteadas por Zwitserlood (2003) y las propuestas por Supalla (1986).....	67
<b>Tabla 2.</b> Conjunto de rasgos del sistema de clasificadores propuesto por Zwitserlood (2003) .....	70
<b>Tabla 3.</b> Inventario de clasificadores en la LSP y de sus usos .....	110
<b>Tabla 4.</b> Rasgos de los <i>entity classifiers</i> de la LSP.....	114
<b>Tabla 5.</b> Rasgos de los <i>handling classifiers</i> de la LSP .....	115





## Convenciones utilizadas en la notación y glosado


En esta sección, presentaremos las convenciones utilizadas a lo largo del presente trabajo (A) en el glosado de los ejemplos y (B) en los símbolos que aparecen en las ilustraciones. Asimismo, incluimos un pequeño glosario de las abreviaturas que se emplean en las glosas.

### A. Convenciones utilizadas en el glosado





En la literatura sobre las lenguas de señas, es una convención que el glosado de las señas se realice colocando el término correspondiente en la lengua oral circundante en letras mayúsculas o en versalitas. En la presentación de los ejemplos a lo largo del presente texto hemos optado por esta segunda opción.

Por otro lado, para la notación de las configuraciones manuales tanto en los ejemplos como en el interior del texto, hemos empleado la fuente de configuraciones creada por el Centre for Sign Linguistics & Deaf Studies (CSLDS, CUHK). Esto debido a que, como es notado por obras como las de Pfau et al. (2012) o Baker et al. (2016), normalmente se hace referencia al alfabeto manual de cada lengua para indicar la configuración manual implicada en una construcción determinada, pero muchas veces la configuración empleada para una letra en una lengua de señas es distinta de la usada en otras.

Las glosas, por tanto, constan de dos líneas: en la primera de ellas se indican los términos de la lengua oral mayoritaria en el territorio en el que se desarrolla la lengua de señas a la que pertenece el enunciado citado, y en la segunda se propone una traducción libre. En los ejemplos en los que el glosado y traducción han sido realizados en inglés, se incluye una traducción libre en español en una tercera línea. Se puede encontrar un ejemplo de la lengua de señas peruana (LSP) y de la lengua de señas alemana (DGS) en (i) y (ii), respectivamente:

- |      |                                                                                                                                                                                                                                  |                         |
|------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------|
| (i)  | MOVER.ADELANTE-CAMINANDO-CL: <br><i>„(Alguien) estaba caminando.“</i>                                                                         | LSP                     |
|      | _____t                                                                                                                                                                                                                           |                         |
| (ii) | MAN-IX <sub>1</sub> , CHILD THINK, HE <sub>1</sub> BOOK BUY<br><i>„This man<sub>i</sub>, the child thinks, he<sub>i</sub> buys the book“</i><br><i>(„Este hombre<sub>i</sub>, el niño cree, él<sub>i</sub> compra el libro“)</i> | DGS                     |
|      |                                                                                                                                                                                                                                  | (Glück y Pfau 1998: 69) |

En las glosas, hemos empleado las siguientes convenciones de transcripción:

SEÑA	Todas las glosas de señas aparecen en versalitas.
MOVER.ADELANTE	El punto (.) solo aparece en las descripciones del componente de movimiento de los verbos. Indica que todos los términos unidos por él forman la descripción de un solo movimiento.
UPRIGHT_BEING	El guion bajo indica que dos o más términos son necesarios para glosar una seña.
LOC <sub>x</sub>	Indica un locus en el espacio señante. El índice que acompaña a LOC puede referirse a algún lugar del espacio señante (LOC <sub>centro</sub> ) o a un punto específico que el señante haya vinculado con alguna entidad (cf. sección 2.1.1).
<sub>1</sub> VERBO <sub>2</sub>	Los números en subíndice que acompañan al verbo indican persona. Por ejemplo, <sub>1</sub> DAR <sub>2</sub> significa que la acción es realizada por el señante que enuncia en beneficio del señante interlocutor („yo te doy“).  Los verbos también pueden ser acompañados por índices, que indican <i>loci</i> en el espacio señante con los que concuerdan. Como se verá en la sección 2.1.1, es posible ubicar entidades en el espacio señante y luego concordar con ellas en el discurso por medio de la referencia a los <i>loci</i> con los que fueron vinculados. Por ejemplo, se seña ÁRBOL hacia la derecha del señante y luego se indica que una persona caminó hacia él dirigiendo la configuración manual  hacia ese punto del espacio señante.
CL: 	Indica que se trata de un clasificador. Suele ir seguido por la configuración manual correspondiente.
MOVER.DER-CL: 	Cuando se encuentra elementos separados por guiones, esto significa que todos ellos ocurren en una seña.
IX <sub>x</sub>	Refiere a INDEX, que consiste en la vinculación de una entidad determinada con un punto específico del espacio señante que se establece al apuntar con la configuración manual  hacia dicho punto.

Las líneas que se encuentran sobre las glosas indican la extensión de determinados rasgos no manuales durante la articulación de las señas correspondientes. En el caso del ejemplo en (ii), la *t* que acompaña la línea se refiere a los rasgos no manuales propios de la marcación de tópico en la DGS, que se articulan mientras dura el señado de MAN-IX<sub>1</sub>.

Por otro lado, en los ejemplos se podrá encontrar las siguientes abreviaturas:

Glosa	Significado
CL	clasificador
IT	iterativo
LOC	locus en el espacio señante
i, j... x, y	índices



Es importante mencionar que en todos los casos en los que los ejemplos citados de otros autores seguían convenciones de glosado distintas a las empleadas en el presente texto, se ha procurado adecuarlas a estas.













### **B. Símbolos empleados en las ilustraciones**

En las ilustraciones que ejemplifican las distintas configuraciones y fenómenos, se ha seguido casi en su totalidad las convenciones empleadas en Zwitterlood (2003), que –la autora indica– se guían por el sistema KOMVA utilizado en los Países Bajos (cf. Zwitterlood 2003: 354). Sin embargo, en el caso de las flechas, para lograr expresar el movimiento de la manera más fiel posible, se ha optado por variar la forma de estos símbolos, de modo que se pudieran mostrar tanto la dirección como la perspectiva en cada seña. En caso de que la posición de la flecha sea hallada ambigua, recomendamos remitirse al glosado que acompaña cada ilustración, en el que se podrá encontrar la notación de la dirección indicada por el símbolo.

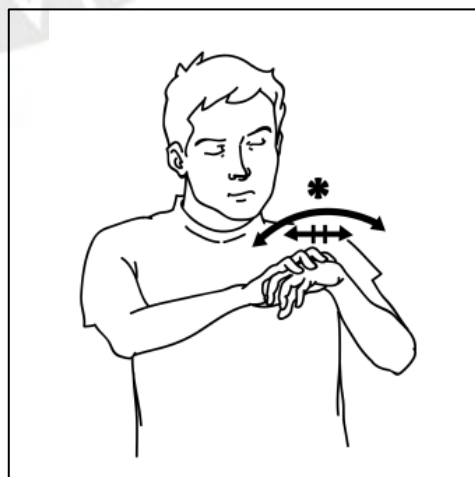
Por otro lado, es importante tomar en cuenta que las ilustraciones han sido elaboradas considerando el punto de vista del observador de las grabaciones analizadas, por lo cual el lado derecho del dibujo representa el lado izquierdo del señante, y viceversa. Por lo tanto, por ejemplo, una flecha que se dirija hacia la izquierda del dibujo desde la perspectiva del lector corresponde a un movimiento similar realizado por el señante, pero hacia el lado contrario, es decir, hacia el lado derecho del espacio señante.

A continuación, se explica el significado de cada uno de los símbolos empleados:


-  movimiento recto hacia la izquierda
-  movimiento repetido recto hacia la derecha

	movimiento circular vertical
	movimiento en arco hacia la izquierda
	movimiento hacia derecha e izquierda
	movimiento en arco hacia arriba
	movimiento ondulante hacia la izquierda
	movimiento alternado de las manos
	contacto con alguna parte del cuerpo o entre las manos
	cambio de posición de la mano: la posición en color más oscuro es la final
	movimiento recto hacia arriba que termina abruptamente en el punto indicado
	movimiento circular horizontal
	meneo de los dedos
	movimiento circular vertical hacia adelante

Por ejemplo, los símbolos empleados en la ilustración a la derecha de este párrafo indican que el movimiento de la seña tiene las siguientes características: hay un movimiento repetido de derecha a izquierda a la vez que un movimiento en forma de arco igualmente hacia ambos lados y con un contacto continuo entre las dos manos.



## 0. Introducción






En el estudio de las lenguas de señas, ha sido frecuentemente notado por los investigadores el hecho de que en algunas señas la configuración manual que se emplea guarda cierto grado de similitud con alguno de los rasgos de la forma física de la entidad a la que se hace referencia, lo cual es posible debido a las características propias de la forma particular en que el lenguaje es producido y percibido en estas lenguas, la que se conoce como modalidad signada o visogestual (frente a la modalidad auditivo-oral de las lenguas orales). De esta forma, por ejemplo, en (1) se puede observar que la configuración manual  se desplaza por el espacio meneando los dedos índice y medio (que son los dedos seleccionados<sup>1</sup>) y que el significado denotado por esta seña es que hay una entidad humana que se desplaza caminando<sup>2</sup>. En este caso, los dos dedos extendidos hacia abajo representan claramente las piernas de la persona que camina.

(1) LSP










MOVER.ADELANTE-CAMINANDO-CL:   
 „(El hombre) comenzó a caminar.“

De forma sistemática, se puede encontrar en casi la totalidad de lenguas de señas que en los verbos que implican existencia, movimiento y locación la configuración

<sup>1</sup> En la descripción de las configuraciones manuales en los estudios sobre las lenguas de señas, se emplea la distinción entre dedos seleccionados y dedos no seleccionados. Los dedos seleccionados normalmente son los que se extienden en la configuración, aunque esto no siempre es cierto. Van der Kooij y Crasborn (2016) mencionan que los siguientes criterios nos permiten identificar cuándo un dedo está seleccionado: a) puede hacer contacto con el cuerpo, la cabeza o la mano o brazo contrarios; b) puede adoptar una posición especial (estar curvado o estirado, por ejemplo); y c) se puede mover (puede estar „abierto“ –esto es, totalmente extendido– o „cerrado“ –estar curvado y, entrar en contacto con otro dedo, de forma que articulan un todo cerrado (2016: 255)). Por ejemplo, en la configuración manual  todos los dedos están seleccionados, mientras que en la configuración  solo los dedos pulgar, índice y medio están seleccionados. Además, si comparamos la primera configuración con la configuración , podremos notar que en la última los dedos seleccionados están extendidos y separados, mientras que en la primera solo están extendidos. Por otro lado, las configuraciones  y  son ejemplos de casos en los que los dedos seleccionados están en una posición „abierta“ y „cerrada“, respectivamente.

<sup>2</sup> Todos los ejemplos de la lengua de señas peruana (LSP) incluidos en la presente investigación han sido extraídos de las fuentes del corpus de datos de esta lengua que se mencionan líneas abajo, por lo cual proceden de un contexto. Por esta razón, cuando algunos referentes nominales han sido mencionados previamente en el discurso, pero no aparecen dentro del enunciado citado, se los colocará entre paréntesis para facilitar la comprensión del ejemplo.

manual utilizada en la seña guarda una relación similar a la mostrada con el referente al que representa. Así, en la lengua de señas peruana (LSP) podemos encontrar que en este tipo de predicados verbales se puede representar a un carro a través de la configuración manual , a un avión con la configuración  o a un insecto volador pequeño con la configuración . La relación entre la configuración manual y el referente, no obstante, no es siempre de representación directa, es decir, no en todos los casos la configuración de la mano se asemeja a algunos de los rasgos físicos de la entidad referida, sino que también es posible que se dé una representación indirecta. En este caso, la configuración de la mano adopta una forma similar a aquella que articulamos normalmente cuando sujetamos un objeto determinado. En la LSP, por ejemplo, se puede encontrar que es posible representar indirectamente –siempre en los predicados verbales que implican existencia, movimiento y locación– a un vaso con la configuración manual , a una manzana con la configuración  y a las llaves de un carro (sujetadas de la argolla del llavero) con la configuración . Como se puede observar, las configuraciones manuales no están restringidas a una de las formas de representación, y un conjunto de ellas, dentro del cual se cuenta la configuración , efectivamente se emplea tanto para representar directamente como para representar indirectamente a objetos.

Debido a que estos elementos, de modo semejante a como ocurre en los *clasificadores* en las lenguas orales, parecen categorizar las entidades en clases a partir de características compartidas entre ellas, han sido llamados de esta misma forma por distintos lingüistas. Sin embargo, el empleo de esta denominación y la propia relación de semejanza propuesta entre los elementos llamados *clasificadores* en la modalidad oral y en la signada han sido cuestionados por diversos autores. Schembri (2003), por ejemplo, sostiene que las configuraciones manuales que aparecen en las construcciones que hemos mencionado “although similar in form and function to other types of noun classification in the world”’s spoken languages, may not be examples of classifiers (in the strictest sense) at all” (2003: 18). Este autor recoge de Grinevald (1996) cuatro criterios para identificar si un elemento lingüístico es un clasificador, a saber, a) los clasificadores son morfemas explícitos; b) constituyen un subsistema morfosintáctico; c) son sistemas de clasificación semánticamente motivados que no clasifican a todos los nombres; y d) están sujetos a condiciones discursivo-pragmáticas de uso (2003: 15). Para Schembri, el único criterio que se encuentra presente de forma clara en los elementos llamados *clasificadores* en las lenguas de señas es el último, mientras que la adecuación de los demás criterios a estos elementos no es total (véase Schembri 2003

para un análisis detallado de cada uno de los criterios, además de una presentación bastante completa de las distintas propuestas de denominación de las construcciones en las que aparecen estos elementos en las lenguas de señas, de su clasificación y de la consideración de ellos como clasificadores).

No obstante, en la presente investigación, como se expondrá más adelante, partimos, siguiendo a autores como Zwitserlood (2003) y Sandler y Lillo-Martin (2006), de la idea de que se puede considerar a las configuraciones manuales que aparecen en el contexto presentado como clasificadores en las lenguas de señas. En este sentido, el objetivo del estudio que presentamos es, por un lado, proponer, a partir del análisis de un conjunto de narraciones de usuarios de la lengua de señas peruana (LSP), un inventario de los clasificadores en esta lengua, validado por medio del desarrollo de sesiones de consulta con un grupo adicional de señantes de la misma lengua, y, por otro lado, mostrar el estatuto teórico de estos elementos en la LSP. Cabe resaltar que esta investigación es la primera que se desarrolla en torno a los clasificadores en la LSP.

Las concepciones sobre las que se basa el estudio tienen como fundamento la propuesta de Zwitserlood (2003). Esta autora centra su investigación doctoral en los clasificadores de la lengua de señas de los Países Bajos (NGT), y, además de brindar un inventario detallado de estos, introduce una propuesta de análisis que sigue vigente hasta la actualidad. Esto no es gratuito, pues los postulados de su estudio permiten explicar con claridad lo que se encuentra en las construcciones en las que aparecen las configuraciones manuales clasificadoras en las lenguas de señas. De entre las bondades de su estudio, además, nos gustaría destacar dos puntos, que a lo largo de la presentación de la investigación iremos comentando de forma más extensa.

En primer lugar, un gran avance en la investigación de los clasificadores en las lenguas de señas lo ha constituido su simplificación de la tipificación de los clasificadores, definiendo con claridad aquello a lo que podemos llamar de esta forma y dejando de lado todas aquellas construcciones que, si bien tenían algún grado de parecido, funcionaban de forma distinta.

En segundo lugar, otro punto a favor de su propuesta, y que se deriva en gran parte de lo recién expuesto, es que Zwitserlood (2003) plantea un análisis que da cuenta no solo del comportamiento de las configuraciones manuales significativas en el interior de los predicados verbales que involucran existencia, movimiento y locación –que han sido presentadas en líneas anteriores–, sino también del comportamiento de estas mismas configuraciones cuando las encontramos en otras señas, que hasta el momento

habían sido consideradas en la literatura como señas fosilizadas (*frozen signs*) debido a que se creía que en ellas no era posible atribuir a la configuración manual significación en el mismo grado en el que se les atribuía en los verbos del tipo mencionado. La autora plantea que las configuraciones manuales cumplen una doble función en las lenguas de señas: una función gramatical, como marcas de concordancia, cuando aparecen en los verbos de existencia, movimiento y locación (a los que denomina de forma abreviada VELM), caso en el que se les puede llamar propiamente *clasificadores*; y una función léxica, como raíces, en los demás contextos en los que se las puede encontrar. Además, encuentra que, dentro del marco de la Morfología Distribuida, se puede proponer que el proceso de formación de estas construcciones es el mismo, y que las diferencias que se observan entre ellas se deben más bien a la distinta posición en la que se ubican las configuraciones manuales dentro de la estructura de derivación. Este hallazgo, es, en definitiva, de suma importancia, ya que contribuye a encontrar respuesta a muchas de las incógnitas que surgen de la aproximación tan reciente (a diferencia de lo ocurrido con las lenguas orales) a las lenguas de señas. Si bien en los análisis realizados en el marco de esta investigación no hemos considerado más que la función gramatical de estos elementos lingüísticos, la corroboración de la relación que propone Zwitterlood entre los dos tipos de construcciones en los que aparecen las configuraciones manuales significativas (relación que exponemos brevemente al final del capítulo 2) a partir de ejemplos tomados de la LSP sería un trabajo de investigación muy interesante.

Tomando como base la clasificación de Zwitterlood al momento de abordar el análisis de los clasificadores de la LSP y teniendo presente su propuesta de análisis estructural, se ha procurado presentar en las descripciones del inventario las similitudes y diferencias que se ha podido identificar entre lo encontrado en la LSP y lo que se ha registrado para otras lenguas de señas, principalmente para la NGT y la lengua de señas americana (ASL).

El corpus de datos de la LSP que se ha estudiado proviene de dos fuentes. Un primer conjunto de datos corresponde a las narraciones de diez usuarios de esta lengua producto de una de las sesiones de trabajo que se realizaron en el marco del proyecto 58 de la Dirección de Gestión de la Investigación de la Pontificia Universidad Católica del Perú (Rodríguez Mondoñedo et al. 2015). Estas grabaciones, junto con las de los demás señantes que participaron en las cuatro sesiones de trabajo del proyecto, se encuentran disponibles en el Archivo Digital de Lenguas Peruanas de la misma universidad.



A partir del análisis de las narraciones, se propuso una versión preliminar del inventario de clasificadores, la cual fue corregida y completada por medio de la consulta a ocho señantes de esta lengua, que estuvo guiada por un instrumento de preguntas elaborado con el fin de profundizar en ciertos aspectos particulares de algunos clasificadores que se habían observado durante el estudio inicial<sup>3</sup>. Del análisis de los resultados de estas sesiones de entrevista con los señantes, surgió la versión final del inventario que presentamos en este documento.

Es importante mencionar que, si bien nos referimos a la lengua que es objeto de la presente investigación como lengua de señas peruana (LSP), el estudio ha estado centrado en usuarios de la variedad limeña de esta lengua, por lo cual es posible que se pueda encontrar diferencias entre el conjunto de configuraciones manuales que proponemos como clasificadores y el empleado en otras variedades de la LSP. A falta de estudios que permitan profundizar en las características particulares que presentan los distintos usos que hacen de su lengua los señantes en las distintas regiones del Perú, consideramos –junto con Rodríguez Mondoñedo (2017) – bajo el nombre de LSP a “todas las variedades de señas que aparecen en el territorio nacional, con independencia de su prestigio y su grado de comunicabilidad” (2017: 111). Como menciona Rodríguez Mondoñedo, en las investigaciones que se ha desarrollado en torno a la LSP se ha demostrado que esta no es uniforme, pero se desconoce la singularidad de cada variedad. Además, no hay una variedad que sea reconocida como de prestigio y no se puede descartar el que en el Perú haya más de una lengua de señas.

Una vez hecha esta acotación, pasaremos a mostrar la organización que se ha seguido para la presentación de la investigación y de sus resultados.

En el primer capítulo, luego de presentar a grandes rasgos lo que implica la noción de *clasificador* en los estudios sobre las lenguas de señas, las propiedades características de las lenguas de señas que se ven expresadas en estos elementos lingüísticos y las discusiones que han surgido en torno a su naturaleza, hacemos un recuento de las principales propuestas de clasificación y análisis funcional de los clasificadores, haciendo hincapié en aquellos aspectos que compararemos en el siguiente capítulo con la propuesta de Zwitserlood (2003).

En el segundo capítulo, antes de pasar a explicar las tesis de Zwitserlood con respecto a los dos aspectos vistos en los demás autores en el capítulo anterior –es decir,

---

<sup>3</sup> Se puede encontrar una explicación detallada del instrumento de preguntas en el capítulo 3, y el documento completo que sirvió de guía para las sesiones de consulta en la sección Anexo.

sus tesis con respecto a los tipos de clasificadores que se encuentra en las lenguas de señas y al análisis funcional de estos elementos—, introducimos dos nociones básicas que permitirán comprender la argumentación de la autora. Estas son, por un lado, el sistema de concordancia más reconocido en las lenguas de señas, que se vincula con el espacio señante; y, por otro, la Morfología Distribuida, que, como mencionamos en líneas anteriores, constituye el modelo teórico en el que la autora desarrolla su propuesta.

En el tercer capítulo, explicamos la metodología seguida en las distintas etapas del estudio que se desarrolló para poder proponer el inventario de los clasificadores en la LSP. Además, mencionamos las características de las personas que participaron en la investigación directa o indirectamente, y comentamos acerca de algunas dificultades que surgieron durante el estudio y de la solución que se le dio a cada una de ellas.

En el cuarto capítulo, presentamos el inventario de clasificadores de la LSP producto del análisis del corpus de narraciones en esta lengua, detallando en la sección correspondiente a cada configuración manual clasificadora si estas son empleadas para representar directa o indirectamente a los referentes, y los distintos tipos de entidades que pueden ser referidos por ellas. Asimismo, en la segunda sección de este capítulo, hacemos una presentación resumida de los resultados del estudio y de las características principales de cada uno de los clasificadores.

En el quinto capítulo, presentamos algunas consideraciones finales. En primer lugar, a modo de adelanto de una propuesta de especificación de los rasgos relevantes para los clasificadores listados en el inventario, partimos de las conclusiones obtenidas del estudio de las realizaciones y los contextos de aparición de estas configuraciones manuales para esbozar una aplicación de la propuesta de rasgos de concordancia de Zwitserlood (2003) en el sistema de clasificadores de la LSP y detallamos algunos ejemplos de la estructura sintáctica que tendrían los dos tipos de clasificador. De igual manera, al final de este capítulo, comentamos tres aspectos de interés que se encontraron durante la labor de análisis de las grabaciones (a saber, la variación motivada entre dos configuraciones manuales que se emplean para representar a una entidad con piernas, la posibilidad de representación de referentes plurales en algunas de las configuraciones manuales, y la posible complejidad morfológica de las configuraciones listadas en el inventario) y exponemos las razones que nos llevaron a dejar de lado una de las configuraciones manuales observadas.

Finalmente, en el sexto capítulo, presentamos nuestras conclusiones.

## 1. Los clasificadores en las lenguas de señas

Zwitserslood (2003) define a los clasificadores como “morphemes that denote a salient characteristic of an entity” (2003: 1), la cual, en las lenguas de señas, como se ha visto en líneas anteriores, se concreta en una configuración manual particular. La investigadora indica, además, que estas configuraciones manuales clasificadoras normalmente aparecen en construcciones verbales que expresan el movimiento o locación de un referente nominal (2003: 6).

Si bien los clasificadores, como se explicará más adelante, recibieron su nombre a causa de la percepción de los primeros investigadores que se interesaron en estudiarlos de que compartían características con los elementos gramaticales denominados así en la literatura sobre las lenguas orales, estos morfemas poseen características particulares que provienen de la forma en que el lenguaje es producido y percibido en las lenguas de señas, es decir, que provienen de su *modalidad* (Meier 2002: 1). A partir de los estudios sobre las diversas lenguas del mundo, se puede afirmar que hay, al menos, dos modalidades del lenguaje: las lenguas orales emplean el sistema oral para su producción y el sistema auditivo para su percepción, por lo que estas lenguas se expresan en la modalidad auditivo-oral; mientras que las lenguas de señas emplean los sistemas gestual y visual para su producción y percepción, respectivamente, por lo que son expresadas en la modalidad visogestual (Lloyd 2002: 351).

En la primera sección del presente capítulo, se explicará de forma breve algunos de los rasgos más importantes de los clasificadores y de las construcciones en las que estos participan (los *classifier predicates* o predicados de clasificador). En la segunda sección, se presentará un recuento general de los estudios más destacados que se han realizado sobre estos elementos gramaticales de las lenguas de señas, tanto sobre su clasificación como sobre su función en los predicados verbales.

### 1.1. La naturaleza de los ‘clasificadores’ en las lenguas de señas

En esta primera sección, presentaremos algunas de las propiedades características de los clasificadores en las lenguas de señas y de las construcciones en las que ellos aparecen. Estas propiedades, como se podrá notar a lo largo de la exposición, son posibles gracias a las particularidades de las lenguas de señas. Estas son: la presencia de iconicidad en su realización, que permite la representación de referentes nominales a través de una característica saliente de estos, la posibilidad de expresar simultáneamente

distinta información, y la posibilidad de variación en la selección de las configuraciones manuales clasificadoras dependiendo del contexto comunicativo.

En primer lugar, una de las propiedades de las lenguas de señas que ha sido motivo de mucho interés y debate en los estudios sobre estas es la iconicidad. Por mucho tiempo se ha considerado que la presencia de arbitrariedad en las lenguas es la que nos indica el “real” estatuto lingüístico de estas, por lo que la existencia destacada de iconicidad en las lenguas de señas ha sido propuesta por algunos estudiosos como evidencia de que dichas lenguas no son naturales en la misma medida en que lo son las lenguas orales. Como indica Johnston (1989),

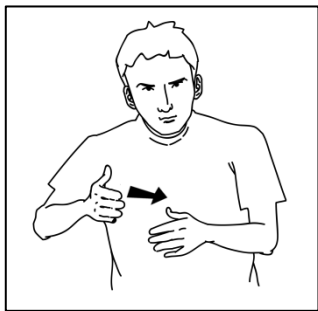
[i]t has often been taken as a defining characteristic of languages that the relationship between signifier and signified is completely arbitrary and the 'language-likeness' of non verbal signifying systems has been judged according to the degree of this arbitrary relationship. Systems in which the signifiers are highly motivated have been suspect and considered to be pseudo-linguistic. (Citado en Vermeerbergen 2006: 171)

Sin embargo, los estudios han demostrado que la iconicidad, lejos de ser ajena a los sistemas lingüísticos, es una característica propia de ellos. Aronoff et al. (2005) comenta al respecto que la presencia temprana de complejidad morfológica en las lenguas de señas parecería sugerir que en realidad la gramática prefiere la iconicidad, pero esta no es posible de ser utilizada más que de forma débil por las lenguas orales, lo que explica el que estas sean más arbitrarias (2005: 338).

En su introducción al libro *Sign Languages*, Brentari menciona algo similar, ya que dice que tanto las lenguas orales como las de señas hacen uso de la iconicidad. La diferencia radica en que las últimas son de modalidad visogestual y, ya que las propiedades visuales de los referentes en el mundo son más accesibles, la iconicidad puede ser utilizada más abundantemente. La autora considera que esto es “one particular type of modality effect” (Brentari 2010: 3). Aronoff et al. (2005), como conclusión a su análisis sobre las características de la morfología de las lenguas de señas, comenta que es de esperarse que se encuentre complejidad morfológica en ellas a pesar de su “juventud” debido a que “sign languages are uniquely suited for reflecting spatial cognitive categories and relations in a way that is iconically motivated” (2005: 338). Además, indica que, en vista de que las lenguas de señas también presentan morfología arbitraria –pero en la proporción que se esperaría en una lengua joven–, se podría postular que “the arbitrariness of grammatical systems is a property of old languages, not of human language” (2005: 338).

La iconicidad en las lenguas se encuentra presente en distintos niveles y ámbitos de la gramática, y las construcciones que son objeto del presente estudio no son la excepción. En la mayoría de lenguas de señas, basta con observar los verbos que involucran movimiento, existencia o locación para encontrar que la configuración que adopta el articulador manual guarda cierto grado de similitud con la entidad de la realidad a la que refiere. En (2), podemos encontrar dos ejemplos:

(2) LSP



a. MOVER.ADELANTE-CL:<sup>☞</sup>  
„(El carro) avanza.“



b. MOVER.ADELANTE-CAMINANDO-CL:<sup>☞</sup>  
„(El hombre) comenzó a caminar.“

En ambos casos, los eventos narrados por los señantes involucran movimiento, ya que hay una entidad que se desplaza hacia adelante. Lo que los diferencia es la participación de distintos actores en ellos: en (2a), la entidad participante en el evento es un carro, que es representado con la configuración manual <sup>☞</sup>; y, en (2b), la entidad participante es un ser humano, el cual aparece representado con la configuración manual <sup>☞</sup>. Como se puede observar, la configuración que adopta el articulador manual manifiesta alguna característica saliente de la entidad que se quiere representar. En el segundo enunciado, por ejemplo, se representa al ser humano como una entidad que tiene piernas.


Según indican algunos investigadores, hasta el momento, hay al menos una lengua de señas en la que se ha encontrado que este fenómeno no aparece, a saber, la Adamorobe Sign Language (AdaSL), que es una lengua de señas de un pueblo de Ghana (Pfau 2016: 223; Zwitserlood 2012: 158). Pfau menciona que los verbos de movimiento de esta lengua nunca se combinan con *entity classifiers* –nombre que, como se explicará más adelante, se emplea para denominar al grupo de configuraciones manuales que representan directamente al objeto al que refieren– y rara vez con *handling classifiers* –las configuraciones manuales que representan la manipulación del objeto al que refieren–. Nyst, que estudia esta lengua de señas, indica que en ella el

movimiento es expresado por medio de un conjunto de señas “with very basic motion meanings”, a los que la autora denomina *directionals* (2007: 167). Los direccionales que ella identifica en la AdaSL son glosados en su estudio como FROM („desde“), TOWARDS („hacia“), PATH („camino“), ENTER („entrar“) y ABRUPT („[movimiento] abrupto“). Sin embargo, en la gran mayoría de lenguas de señas estudiadas, se puede encontrar, en diferentes grados, el uso de las configuraciones manuales clasificadoras.

Si bien se podría pensar que las configuraciones manuales de los clasificadores son variantes de las señas utilizadas más frecuentemente para representar a las entidades en cuestión, es posible listar una variedad de referentes que podrían ser representados con estas configuraciones manuales. Así, en (3), se puede observar que se ha empleado la misma configuración que apareció en (2a), pero esta vez ya no para referirse a un carro, sino a un juguete de un niño montando un triciclo. Por otro lado, sobre el clasificador que encontramos en (2b), Zwitterlood indica que se lo puede encontrar en el inventario de clasificadores de muchas lenguas de señas para referir a entidades con piernas o patas, tanto a seres humanos como a animales (2012: 163), lo cual es algo que se ha podido comprobar también en el análisis de los datos de la LSP.

(3) LSP



MOVER.DER-CL:   
 „(El juguete) avanzó.“

Este comportamiento observado en el grupo de las configuraciones manuales mencionadas es una de las razones de que los investigadores prácticamente desde el inicio de los estudios sobre ellas las empezaran a llamar „clasificadores“, ya que consideraban que funcionaban de forma análoga a los así llamados en las investigaciones de lenguas orales como categorizadores de los nombres (Josep 2011: 77; Emmorey 2002: 90).


La primera vez que este término fue utilizado para referirse a estos elementos en las lenguas de señas fue en Frishberg (1975). Como menciona Schembri, si bien

Frishberg no estableció directamente una relación entre las configuraciones manuales que estudiaba y los clasificadores de alguna lengua oral en particular, investigadores posteriores postularon que lo que encontraban en las lenguas de señas era análogo a lo que ocurría en las lenguas atabascanas, específicamente, en lo que se había descrito sobre el navajo (2003: 10). Posteriormente, se demostró que esta comparación no era apropiada, pues el navajo tiene verbos clasificatorios (*classificatory verbs*), es decir, en esta lengua el tema verbal es el que clasifica al referente y no es posible distinguir un morfema clasificador (lo que sí ocurre en los *classifier verbs*) (Zwitserslood 2012: 175; se puede encontrar una descripción detallada de lo que ocurre en el navajo en Schembri (2001), que considera que los temas verbales clasificatorios de esta lengua podrían ser considerados casos de formas supletivas más que de clasificadores). Glück y Pfau (1998) recoge un ejemplo sobre esto de Landar (1964): el verbo español *comer* tendría en navajo al menos tres formas verbales correspondientes dependiendo de si se está ingiriendo, por ejemplo, carne (*-syal*), un objeto redondo (*-skhit*) o un objeto largo (*-ltsoz*), por lo cual se puede afirmar que los verbos clasificatorios de esta lengua son “completely lexicalized forms” (1998: 72). Por su parte, Sandler y Lillo-Martin (2006) hacen notar que, a diferencia de lo que ocurre en el navajo, en las construcciones de clasificador de las lenguas de señas tanto el elemento de movimiento como el de locación y el nominal se pueden distinguir, y este último es el que clasifica a los referentes (2006: 83).

Según Cormier et al. (2012), a partir del establecimiento equivocado de esta vinculación y de su aclaración posterior, las propuestas de semejanza entre los clasificadores de las lenguas de señas y las construcciones llamadas clasificadoras en las lenguas orales no han dejado de ser cuestionadas, pero diversos autores sostienen esta relación, principalmente con los clasificadores verbales de las lenguas orales, que no son tan frecuentes como los otros tipos de morfemas clasificadores, pero que se pueden encontrar en algunas lenguas de Norteamérica y Sudamérica, y algunas lenguas australianas y papúes (2012: 331).

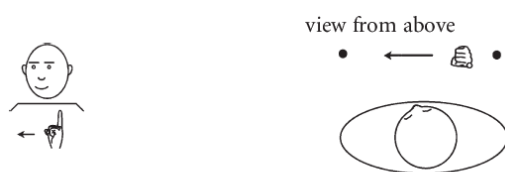
En segundo lugar, junto a la iconicidad, Sandler (2005) indica que la simultaneidad en las construcciones también es un rasgo derivado de la modalidad visogestual (2005: 335; cf. Brentari 2012 y Meir 2012). Para la autora, además, las características propias de estos dos rasgos en las lenguas de señas podrían ayudar a explicar las semejanzas que se han encontrado dentro del conjunto de estas lenguas.

La simultaneidad permite que con el movimiento de los articuladores manuales sea posible representar eventos complejos, como, por ejemplo, los de movimiento. Talmy (2007) –que es una versión revisada y extendida de Talmy (1985)– propone el esquema básico de los eventos de movimiento como constituido por los elementos *FIGURA*<sup>4</sup>, que se refiere a la entidad que está en movimiento o ubicada con respecto a otra (*FONDO*); *CAMINO* (también llamado *TRAYECTORIA*), que corresponde al camino seguido por el objeto en movimiento o a su ubicación con respecto al *FONDO*; y *MOVIMIENTO*, que se refiere a la existencia de movimiento o de locación (2007: 70). El autor considera como elementos adicionales (o externos) de los eventos de movimiento a *MANERA* y *CAUSA*.

De esta forma, si analizamos (2a) o (2b), podremos notar que en estas construcciones los señantes son capaces de articular simultáneamente al menos los elementos *FIGURA*, *CAMINO*, *MANERA* y *MOVIMIENTO*. El primero de estos elementos –*FIGURA*– es incluido en la construcción a través de la configuración manual clasificadora, que representa directamente a la entidad que está en movimiento (un carro y un hombre, respectivamente). Por otro lado, el elemento *CAMINO* aparece representado por el punto de partida del movimiento (en ambos casos, una ubicación neutra delante del señante) y la trayectoria que realiza la entidad hacia adelante<sup>5</sup>. En tercer lugar, el elemento *MANERA* aparece representado en (2b) por medio del movimiento alternado (meneo) de los dedos seleccionados en la configuración manual , el cual indica que el desplazamiento se realiza caminando. En (2a), si bien no se expresa algún tipo de movimiento determinado, esto sí se podría realizar si, por ejemplo, el clasificador se desplazara por el espacio señante dando saltos o moviéndose en zigzag. Por último, el

<sup>4</sup> Los elementos que componen los eventos de movimiento son incluidos en la presente tesis en versalitas y cursivas para distinguirlos de las señas, que son glosadas en versalitas.

<sup>5</sup> Aunque no aparece en los ejemplos, en las lenguas de señas es posible que el señante introduzca elementos en el discurso y los „ubique“ en *loci* específicos en el espacio señante, y, posteriormente, en los verbos de movimiento o locación, vincule a la entidad involucrada con alguno de estos, que pueden funcionar ya sea como origen y meta o como ubicación (véase sección 2.1.1 para mayor detalle). Podemos ver un ejemplo de la NGT en la siguiente figura:




school.move.animate entity.house  
'(Johan) goes (home from school)'

NGT (Van Gijn & Zwitserlood 2006: 206 Fig. 10)



elemento *MOVIMIENTO* aparece representado precisamente en el movimiento que experimenta la entidad en cada caso.

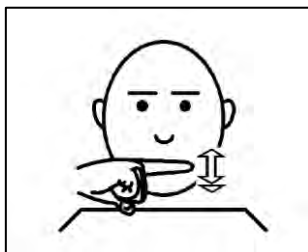
Aronoff et al. (2005) dice sobre las construcciones clasificadoras que “[i]n these structures, the hand configuration represents an independent classifier morpheme and it attaches to locations and movements that also have morphological status” (2005: 311-312). En este sentido, se diferencian de otras señas en las que estas categorías se combinan y cada una de ellas tiene una realización fonológica, pero no posee significado –esto es, señas en las que aparece una configuración manual que tiene un movimiento determinado en/hacia/desde una locación (o más de una, dependiendo del caso), pero en que cada uno de estos elementos no tiene un significado independiente. Un ejemplo de esta diferencia entre los clasificadores y las demás señas se podrá apreciar en la sección 2.2.1 cuando nos refiramos a la distinción que Zwitterlood establece entre los llamados „verbos de manera“ y las construcciones de clasificador.

Brentari (2012) indica que en las lenguas orales hay una diversidad de formas canónicas de las palabras: en algunas lenguas, las palabras tienden a ser polimorfémicas y polisilábicas; en otras, suelen ser monomorfémicas y monosilábicas; y en un último grupo de lenguas, lo más frecuente es que sean monomorfémicas y polisilábicas (2012: 33). Sin embargo, las palabras en las lenguas de señas son canónicamente monosilábicas y presentan la posibilidad de ser a la vez polimorfémicas. Esto debido a que “most affixes in sign languages are feature-sized and are layered simultaneously onto the stem rather than concatenated” (2012: 32). La autora menciona que a pesar de que las lenguas orales tienen fenómenos simultáneos tanto en su fonología como en su morfofonología, el grado en que la simultaneidad se encuentra presente en ellas no es equiparable al que se encuentra en las lenguas de señas. Argumenta, además, que la simultaneidad en estas lenguas proviene de dos fuentes, ya que, por un lado, en un mismo tema se puede encontrar especificados diferentes elementos (configuración manual, lugar de articulación y movimiento), y, por otro, se puede añadir elementos adicionales a los temas sin recurrir a la concatenación, ya que aquellos son colocados „sobre“ estos como en capas, lo que resulta en la realización simultánea de los rasgos involucrados (2012: 32-33). Para ilustrar este punto, recordemos lo mencionado en líneas anteriores sobre la posibilidad de un enunciado como el que aparece en (2a) de expresar información sobre la manera del movimiento de la entidad involucrada. En el predicado verbal de (2a) se encuentran especificados la configuración manual , una locación neutra delante del cuerpo del señante y un movimiento recto hacia adelante. Todos estos componentes se

expresan de forma simultánea. Adicionalmente, el señante puede incluir información correspondiente a la *MANERA* del movimiento haciendo que la trayectoria de la configuración manual no sea recta, sino que, por ejemplo, se dé en zigzag. Este componente añadido, no obstante, se incluye en el predicado ya formado sin afectar su monosilabidad, ya que la adición no se da por concatenación, sino por una especie de superposición.


La simultaneidad en las construcciones permite un abanico de posibilidades para la articulación en estas lenguas, pero, a la vez, causa que el análisis de estas se complejice de forma importante, pues se hace más difícil para el investigador distinguir los límites y el estatuto de cada elemento. Schembri, refiriéndose a las construcciones polimorfémicas, menciona que, por el hecho de que en estas los morfemas deben producirse en combinación, es complicado lograr segmentar los componentes significativos, y agrega que el análisis se vuelve aún más difícil porque el estatuto morfológico de algunos de los componentes no es claro (2003: 8). Esta realidad puede, en definitiva, llevar a análisis errados. Zwitterlood (2003) sugiere, por ejemplo, que el que los denominados por ella *root compounds* sean analizados como señas monomorfémicas puede deberse a la forma en la que los estudios sobre las construcciones en lenguas de señas han presentado las glosas de los ejemplos estudiados, ya que como en estas se utiliza un término o un par de términos de la lengua oral circundante para referir a lo que se articula con las señas, se ha interpretado que estas construcciones son igualmente simples en las lenguas de señas, lo cual no tendría, en principio, que cumplirse (2003: 332-335). La investigadora afirma, en cambio, que se debe considerar a estas señas como de significado composicional (Zwitterlood 2008: 262). Por ejemplo, el glosado para la seña de la NGT que aparece en (4) debería realizarse como en (5a), que muestra que el significado de la seña es composicional, y no como en (5b).

(4) NGT





(Zwitterlood 2008: 259; fig. 4)

- (5) a. LONG.THIN.STRAIGHT.ENTITY-REPEATEDLY.MOVE.UP&DOWN-MOUTH NGT  
 b. “toothbrush” / “to brush teeth” („cepillo de dientes” / „cepillarse los dientes”)  
 (Zwitserslood 2008: 259, 4)

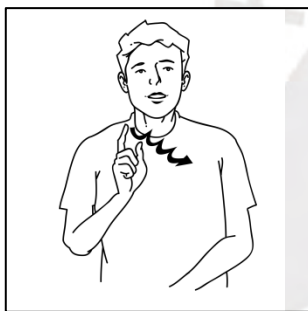
Slobin, por su parte, también comenta sobre los efectos negativos que tiene el glosado de las lenguas de señas guiado por la lengua oral que se utiliza en el entorno cercano a estas en los estudios que se realizan. El investigador se refiere a este problema como “the tyranny of glossing” (*la tiranía del glosado*) y hace ver que en muchas ocasiones podemos llegar a propuestas erróneas sobre las lenguas debido a que terminamos analizando lo que la glosa dice en vez de tener acceso a lo que el enunciado glosado en realidad expresaba (2008: 121-122). El ejemplo que propone es sumamente claro: si un investigador angloparlante y uno hispanohablante escriben sendos estudios sobre el verbo de la lengua de señas americana (ASL) consistente en la configuración manual V-invertida ()<sup>34</sup>, un movimiento hacia adelante y el movimiento de los dedos seleccionados, lo que podría ocurrir es que el primero de ellos propondrá como glosa WALK<sub>forward</sub>; mientras que el segundo, la siguiente: AVANZAR<sub>caminando</sub>. Si el propósito de los estudiosos era determinar de qué manera se encuentran lexicalizados los elementos de los eventos de movimiento en este verbo de la ASL, los resultados que obtendrán serán totalmente distintos: el primer investigador tendrá que decir, a partir de su glosa, que el verbo incorpora principalmente el elemento *MANERA*; y el segundo, que incorpora *CAMINO*. Como es de suponerse, en cada caso, la propuesta que se hace coincide con la forma en que la respectiva lengua oral que ha sido utilizada para el glosado suele incorporar estos elementos en sus verbos de movimiento.

Vermeerbergen (2006) dice que, además de que el glosado no permite capturar la complejidad de las construcciones, un efecto posible del uso de palabras de la lengua oral circundante en el glosado de una lengua de señas es que los investigadores inconscientemente „transfieran” características de las palabras empleadas a las señas glosadas (2006: 173).

Por último, otra característica importante de los clasificadores en las lenguas de señas, es la posibilidad de variación en su selección dependiendo del contexto comunicativo. Zwitserslood hace notar que esta propiedad es una de las que las descripciones de Aikhenvald (2000) y Grinevald (2000) listan para los clasificadores verbales de las lenguas orales, en las cuales es posible que para un nombre se pueda elegir más de un clasificador con la finalidad de enfatizar una característica particular del referente (2003: 175-177). Por otro lado, al comparar esta característica de los

clasificadores con la descripción de los sistemas nominales de clase, menciona que sí se encuentra una diferencia, pues en estos últimos lo prototípico es que cada nombre esté asociado con un solo marcador de concordancia de clase nominal, y la variación en la selección es solo marginal. Sin embargo, explica esta diferencia basándose en la propuesta de Aikhenvald (2000) de que “there is a larger amount of variability in noun class systems with semantically transparent classes” (2003: 190). Según esta idea, en la NGT y, en general, en las lenguas de señas, la variabilidad sería resultado de que la clasificación en estas lenguas está muy vinculada con los rasgos semánticos del referente. Como se puede observar en las ilustraciones en (6), en la LSP un mismo señante en diferentes ocasiones puede utilizar, para representar entidades iguales o similares (en este caso, una niña y un niño), configuraciones manuales distintas: en (6a), se articula el clasificador ; mientras que en (6b), el clasificador elegido es .

(6) LSP



a. MOVER.ADELANTE-CAMINANDO-CL:  
„(La niña) se acercó.“

b. MOVER.ADELANTE-CAMINANDO-CL:  
„(El niño) se fue caminando.“

A partir de lo expuesto, se puede observar que los clasificadores en las lenguas de señas constituyen un exponente claro de algunas características particulares de estas lenguas derivadas de su modalidad. Como se podrá suponer, es por esta razón que en diversas ocasiones las distintas aproximaciones tanto a las lenguas de modalidad signada como, específicamente, al fenómeno de clasificación en estas ha llevado a interpretaciones y análisis errados debido a que en ellas se ha partido de asumir que las lenguas de señas deberían funcionar de forma similar a las lenguas orales. El caso del glosado que se ha presentado es solo un ejemplo de esto.

## 1.2. Tipificaciones y análisis previos de los clasificadores en las lenguas de señas

En esta sección se presentará de forma panorámica el estado de los estudios sobre los clasificadores en las lenguas de señas. Para ello, luego de exponer brevemente

algunos de los debates que se han desarrollado en torno a las distintas aproximaciones a estos elementos prácticamente desde los primeros estudios sobre ellos –un conjunto de los cuales sigue aún vigente–, nos centraremos en dos aspectos: en las distintas propuestas de tipificación que hacen diversos autores al interior del conjunto de los elementos que han sido considerados *clasificadores* en estas lenguas (sección 1.2.1) y en las propuestas que existe en la literatura sobre la función que cumplen estos elementos en los predicados verbales (sección 1.2.2).

Así como las lenguas de señas han sido consideradas (y lo siguen siendo en algunos sectores hoy en día de manera equivocada) sistemas no lingüísticos o sistemas primitivos de gestos que han sido creados para aquellas personas que no pueden utilizar una lengua oral (una „lengua real“, desde esta visión) (Vermeerbergen 2006: 168-169), los clasificadores en estas lenguas también han sufrido un fenómeno similar. Según Zwitserlood (2003), no todos los autores se han mostrado de acuerdo con la comparación de estos elementos gramaticales con los clasificadores de las lenguas orales (2003: 4). Esto se debe en parte a que tampoco en los estudios sobre las lenguas orales (de los que, como se mencionó anteriormente, provino el término para designar a estos elementos en las lenguas de señas) hay una única definición de *clasificador*, y hay diferentes propuestas de las características que debe presentar un elemento gramatical para ser considerado como tal (Emmorey 2002: 87-88). Como menciona Schembri, debido al alto grado de iconicidad que se puede encontrar en estos morfemas y a su variabilidad, distintos autores los consideraron fenómenos paralingüísticos o elementos que no reunían las condiciones suficientes para ser valorados como lingüísticos (2003: 11). No fue sino después de la publicación del trabajo de Supalla (1982, 1986) que se empezó a considerar al campo de estudio de los clasificadores como uno de gran interés.

Sin embargo, en la actualidad, la naturaleza de estos elementos continúa en discusión. Cogill-Koez (2000), por ejemplo, postula que los clasificadores en las lenguas de señas no son elementos lingüísticos, sino que son mejor caracterizados como sistemas de representación visual esquemática (*systems of largely schematic visual representation*) (2000: 200-201). La autora parte de la idea de que la oposición entre los clasificadores y las señas consideradas establecidas (los “*frozen*” signs) en realidad se debe a una distinción más básica entre los modos de representación que se puede encontrar en las lenguas de señas: el lingüístico y el visual. Para Cogill-Koez, los clasificadores prototípicos y los “*frozen*” signs prototípicos constituyen los casos

extremos del continuo que va del uso del modo visual al del modo lingüístico por parte de los sistemas formales (2000: 154), por lo que se propone demostrar que, contrario a la tendencia de los estudios a presentar a los predicados de clasificador (es decir, a las construcciones en las que aparecen los clasificadores) como lingüísticos, estos en realidad son representaciones visuales que tienen como fin un realismo pictórico (*pictorial realism*). Para lograr esto, plantea ocho rasgos que deberían estar presentes en los predicados de clasificador como marcas de su carácter lingüístico (cf. 2000: 167):

a) sus unidades son discretas y digitales, es decir, son distinguibles unas de otras y, además, la forma de cada una debe no poder ser deformada (significativamente);

b) las unidades con significado están formadas por unidades menores que no tienen significado;

c) el inventario de estas unidades menores debe ser finito;

d) estas unidades deben ser las mismas que se emplean en el resto de construcciones de la lengua de señas;

e) los patrones combinatorios de las unidades significativas son los mismos que se encuentra en el resto de la lengua;

f) el patrón de adquisición corresponde al observado en otros aspectos de las lenguas de señas;

g) el patrón de daño en la producción de predicados de clasificador corresponde al observado en otros aspectos de las lenguas de señas que son claramente lingüísticos; y

h) la asociación de la seña con el referente en estos predicados se da durante el procesamiento, sin necesidad de atender especialmente a las características icónicas de la forma.

La autora concluye que los predicados de clasificador presentan las características propias de la representación visual, ya que no comparten todos los rasgos con las construcciones propiamente lingüísticas, y los que sí comparten son características que también se pueden encontrar en el modo visual (2000: 200-201). Sin embargo, la propuesta de Cogill-Koez (2000) ha sido criticada por estudios posteriores, como Zwitterlood (2003), el cual propone que los argumentos en los que se basa la autora no son válidos por partir de supuestos falsos y análisis erróneos (2003: 244).

Como se ha podido apreciar en la sección anterior, los clasificadores y las construcciones en las que estos participan son elementos complejos de analizar. Muestra de esto son, además de lo mencionado sobre el debate en torno al estatuto lingüístico de los predicados de clasificador, los numerosos nombres que han recibido estos en la

literatura, tal como recogen tanto Sandler y Lillo-Martin (2006) como Schembri (2003). Este último menciona que los primeros en utilizar el término *clasificadores* para referirse a estos elementos fueron los investigadores de la ASL (Frishberg 1975; Kegl y Wilbur 1976, entre otros), y lista, entre otros, el uso de los nombres de *verbs of motion and location*, *classifier predicates*, *polymorphemic predicates*, *polysynthetic signs*, *spatial-locative predicates* y *polycomponential verbs* (utilizado por el propio Schembri) en diversos autores (2003: 3-4). Los distintos nombres evidencian que los diferentes estudios han puesto el énfasis en aspectos específicos de estas construcciones, y, como se puede observar, varios de ellos no incluyen el término *clasificador*, debido a lo ya mencionado sobre que la caracterización de la configuración manual como clasificadora es un tema que se encuentra en discusión (Zwitserslood 2003: 4; Schembri 2003: 4; Cormier et al. 2012: 331).

A continuación, pasaremos a presentar los estudios más importantes en torno a los dos aspectos mencionados de los clasificadores.

### 1.2.1. Propuestas de clasificación

Así como estos elementos han recibido diversos nombres, tampoco ha habido un consenso sobre los diferentes subtipos de clasificadores que se puede hallar en este conjunto. Schembri (2003) menciona que los diferentes estudios proponen desde dos categorías hasta siete. El autor atribuye a esta gran diversidad de propuestas de subclasificación y al planteamiento de distintos nombres para los subtipos de clasificadores el que no se haya podido establecer comparaciones entre las lenguas de señas (2003: 9), lo cual contribuiría de forma importante al desarrollo de los estudios sobre estos elementos. Por esta razón, adaptando una propuesta de Zwitserslood (1996) que pretende dar cuenta de las diferentes propuestas de forma unificada, Schembri plantea una triple distinción que puede abarcar las clasificaciones de los demás autores. Esta consiste en los *entity handshapes units* (correspondiente a los *entity classifiers* mencionados en la sección anterior), los *handle handshape units* (correspondientes a los *handling classifiers*) y los *size and shape specifier (SASS) handshape units*, que se refieren a las configuraciones manuales que representan algún aspecto saliente de las características visogeométricas del referente (2001: 100-102).

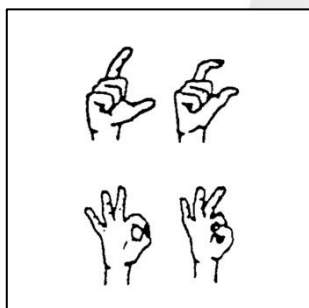
El trabajo de Supalla ha sido muy influyente y de suma importancia en el estudio de los clasificadores, ya que fue uno de los primeros en sostener que estos elementos formaban parte de un sistema morfológico complejo (Schembri 2003: 11). Por este

motivo, y a modo de introducción a la clasificación planteada por Zwitserlood (2003) – la propuesta que ha guiado la presente investigación–, presentaremos a continuación los tipos de clasificadores que considera Supalla (1986). Cabe resaltar que el estudio de Zwitserlood (2003) solo toma en cuenta los dos primeros grupos de Schembri (2001, 2003) por razones que se expondrán en el siguiente capítulo.

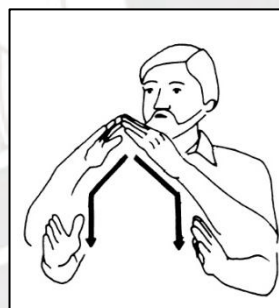
Supalla (1986) considera cinco tipos de clasificadores en la ASL:

- a) *Size and Shape Specifiers (SASS)*: Son morfemas que aparecen en los verbos de movimiento y locación y concuerdan con el nombre “in various aspects of its size and shape” (1986: 186). Supalla indica que cada uno de estos clasificadores consiste en un grupo de morfemas simultáneos, ya que cada dedo, al igual que el antebrazo, puede combinarse para formar la configuración. El autor subdivide este grupo en *static SASSes*, de los cuales podemos encontrar algunos ejemplos en (7a) (específicamente, de algunas configuraciones del grupo de las que representan entidades circulares); y *tracing SASSes*, de los cuales tenemos un ejemplo en (7b).

(7) ASL



a. Algunos ejemplos de *Static SASSes*  
(Adaptado de Supalla 1986: 206)



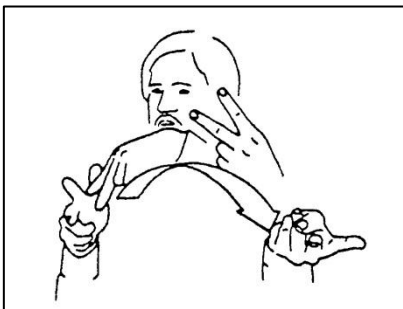
b. CASA  
*Tracing SASS*  
(Supalla 1986: 207)

- b) *Semantic classifiers*: Supalla indica que estos clasificadores, a comparación de los anteriores, son “somewhat more abstract in terms of representing objects”. (1986: 190). Propone el ejemplo del clasificador que se utiliza en la ASL para los árboles, que consiste en la extensión vertical del antebrazo y la extensión de los dedos de la mano. Supalla argumenta que, si bien la configuración resultante guarda mucha similitud con la forma de un árbol convencional, este clasificador se puede emplear para representar a distintos tipos de árboles. Además, menciona que dentro de este grupo también se puede encontrar clasificadores que no parecen guardar relación con su referente, como es el



caso del clasificador para vehículos en la ASL. El autor indica también que, en los clasificadores pertenecientes a este grupo, la configuración manual representa un solo morfema. En (8), podemos observar dos configuraciones que son consideradas por Supalla como clasificadores de este tipo en la ASL: el clasificador para vehículos (☞) mencionado anteriormente, que aparece articulado en la ilustración en la mano derecha, y el clasificador para entidades bípedas (☞), que aparece articulado en la mano izquierda.

(8) ASL



PERSON-FALL-FROM-VEHICLE („Una persona [☞]se cae del vehículo [☞]“)  
*Semantic classifiers*  
 (Supalla 1986: 205)

- c) *Body classifiers*: En estos clasificadores participa todo el cuerpo del señante, el cual es utilizado para representar el cuerpo del referente animado. Por ejemplo, en (9) a continuación, con su cuerpo el señante refiere al cuerpo del referente que recibió un golpe en el ojo.

(9) ASL



HIT-IN-THE-EYE („Golpear en el ojo“)  
*Body classifier*  
 (Supalla 1986: 208)

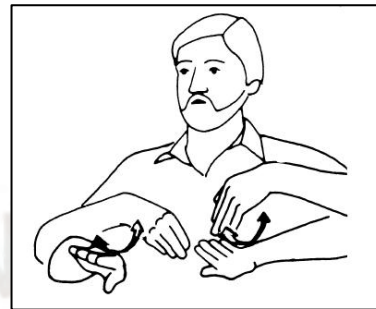
- d) *Bodypart classifiers*: Estos clasificadores tienen dos componentes articulatorios: el articulador manual, que adopta la forma de la parte del

cuerpo representada; y la locación en el cuerpo, que representa la orientación espacial de la parte del cuerpo. Así, por ejemplo, en (10a) las dos manos del señante representan los pies de una entidad; y en (10b) podemos observar cómo se emplea esta misma configuración de los articuladores manuales para representar el desplazamiento de una entidad.

(10) ASL



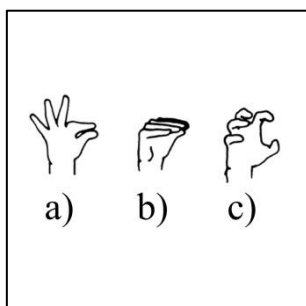
a. "feet" ("pies")  
*Bodypart classifier*  
(Supalla 1986: 210)



b. WALKING („CAMINANDO“)  
(Supalla 1986: 210)

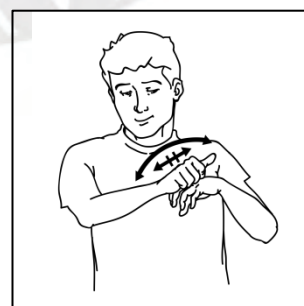
- e) *Instrument classifiers*: Con estos clasificadores, se representa la manipulación de un objeto en un evento. Supalla subdivide este grupo en dos: los *instrumental hand classifiers*, que se dan cuando se encuentra involucrado un agente humano que manipula un objeto con su(s) mano(s); y los *tool classifiers*, que se emplean cuando el agente manipula el objeto con una herramienta. En (11a) podemos encontrar algunos ejemplos del primer tipo de *instrument classifiers*. A falta de ejemplos gráficos de los *tool classifiers* en Supalla (1986), incluimos en (11b) uno de la LSP.

(11) ASL



a. Ejemplos de *instrumental hand classifiers*:  
(a) sostener un objeto de forma plana y delgada; (b) sostener un objeto de forma plana y amplia; y (c) sostener una forma esférica  
(Adaptado de Supalla 1986: 211)

LSP



b. PELAR-LAS-PAPAS  
*Tool classifier*

### 1.2.2. Propuestas de análisis

Con respecto a las propuestas existentes sobre los análisis de los clasificadores según su función, Zwitserlood (2003) indica que los estudios plantean tesis variadas, entre las que se encuentran:

- a) marcas de concordancia: sugerida por Supalla (1982, 1986) y Kegl y Wilbur (1976), entre otros, y desarrollada con más detalle en Glück y Pfau (1998);
- b) nombres clasificadores incorporados: Meir (2001);
- c) temas verbales: McDonald (1982); Engberg-Pedersen (1993);
- d) marcas agentivas: Benedicto y Brentari (2004); y
- e) marcas aspectuales: Brentari y Benedicto (1999).

Como se verá en el siguiente capítulo, la tesis adoptada por Zwitserlood (2003) es la primera.

A continuación, pasaremos a exponer los argumentos centrales que sostiene cada una de las propuestas, a excepción de la última (la de los clasificadores como marcas aspectuales, planteada por Brentari & Benedicto 1999), ya que la propuesta más reciente de las autoras que sostenían este análisis es que los clasificadores son marcas agentivas (Benedicto & Brentari 2004).

#### 1.2.2.1. Clasificadores como marcas de concordancia: Glück y Pfau (1998)

Glück y Pfau (1998) sostienen que la clasificación en la lengua de señas alemana (DGS) no es un proceso léxico de formación de palabras ni un tipo de incorporación, sino que se trata de un proceso flexivo; específicamente, de la concordancia con el sujeto o con el objeto.

Los autores parten del hecho de que en los predicados de clasificador “the verb classifies certain properties of an argument NP by means of changing the phonological parameters handshape and hand-orientation” (1998: 60) y se preguntan acerca de la forma en que estos clasificadores pasan a formar parte de los verbos. La primera posibilidad que revisan es la de que se trate de un proceso léxico, para lo cual analizan la propuesta de Rosen (1989), que sostiene que en las lenguas orales existe lo que ella denomina *classifier noun incorporation*. Esta autora trata a la incorporación nominal como un proceso léxico y considera que es de alguna manera similar a la composición. Para ella, además, este proceso léxico no modifica la estructura argumental del verbo y el elemento que se incorpora a este funciona como un marcador de concordancia que permite tener una frase nominal fonéticamente vacía como objeto directo (*pro*).

Glück y Pfau anotan que si bien algunos aspectos de la propuesta de Rosen se pueden observar en la DGS (como el que el clasificador que aparece en el verbo es menos específico que la frase nominal a la que clasifica), de este estudio se derivan predicciones que no se condicen con lo que ocurre en esta lengua. Por ejemplo, a partir de lo planteado en Rosen (1989), se esperaría que las construcciones en las que se da esta „incorporación“ se permita el *stranding* (lo cual, según indican Glück y Pfau, sí se da en las lenguas orales) y que la duplicación del objeto sea opcional, pero ninguna de las dos predicciones se cumple en la DGS (el enunciado en (12b) es una muestra de que esta segunda predicción no es aplicable a esta lengua). Por esta razón, los autores pasan a examinar la segunda posibilidad, a saber, que la construcción de clasificador se forme en un proceso sintáctico.

Con respecto al análisis de la clasificación como un proceso sintáctico de formación de palabras, los autores indican que hay también dos posibilidades: que se trate de un proceso de incorporación<sup>6</sup> (formación de palabras por movimiento de un núcleo) o de un proceso de inflexión (formación de palabras por medio de la asignación de rasgos a nodos en la estructura sintáctica y spell-out). La primera opción, no obstante, queda descartada con facilidad si observamos que, por un lado, la incorporación de los sujetos es teóricamente imposible, por lo cual la clasificación de los sujetos inergativos en las lenguas de señas no podría ser un caso de incorporación; y, por otro lado, si se tratara de un proceso de incorporación, se esperaría que existiera la posibilidad de una estructura analítica análoga a la que presenta la incorporación, lo cual es agramatical en la DGS, como se puede ver en (12c). Es más, en los ejemplos que analizan de esta lengua, el objeto no se mueve, sino que más bien parece que hay una especie de duplicación de este, como se puede ver en (12a)<sup>7</sup> y (12b).

- (12) a. MAN-IX<sub>1</sub> WOMAN-IX<sub>2</sub> FLOWER<sub>a</sub> <sub>1</sub>GIVE<sub>2</sub>-CL<sub>a</sub> DGS  
 „The man gives a flower to the woman“  
 („El hombre le da una flor a la mujer“)
- b. \*MAN-IX<sub>1</sub> WOMAN-IX<sub>2</sub> <sub>1</sub>GIVE<sub>2</sub>-CL<sub>flower</sub>  
 „The man gives a flower to the woman“  
 („El hombre le da una flor a la mujer“)

<sup>6</sup> Los autores acotan que si bien en los estudios sobre los clasificadores en las lenguas de señas se emplea el término „incorporación“, este no se refiere de forma estricta al significado que se le ha atribuido en los estudios sobre las lenguas orales (como Baker 1988, por ejemplo), de los que proviene.

<sup>7</sup> La letra *a* que aparece como subíndice en el referente nominal FLOWER y en el clasificador es un recurso que emplean los autores para indicar el argumento al que el clasificador se refiere.

- c. \*MAN-IX<sub>1</sub> WOMAN-IX<sub>2</sub> FLOWER<sub>1</sub>GIVE<sub>2</sub>  
 „The man gives a flower to the woman“  
 („El hombre le da una flor a la mujer“)

(Glück y Pfau 1998: 64, ej. 5a-c)

Por lo tanto, queda solo la posibilidad de que la clasificación en la DGS sea un caso de inflexión, postura que es defendida por estos autores. Glück y Pfau revisan las propiedades que Anderson (1992) propone como posibles de ser llamadas „flexivas“ („inflectional“) y sostienen que la clasificación puede ser considerada como un fenómeno de concordancia (1998: 65). Este análisis, además de ser teóricamente razonable, tiene sustento en datos empíricos de la DGS, como se mostrará a continuación.

Para desarrollar su argumento, Glück y Pfau recuerdan que se puede distinguir tres tipos de verbos en las lenguas de señas si tomamos como criterio las propiedades de concordancia de persona y lugar que estos tienen (hay verbos llanos, verbos de concordancia y verbos espaciales; se puede encontrar una explicación breve de las diferencias entre estos tipos de verbos en la sección 2.1.1), y muestran que, al igual que en las lenguas orales se ha demostrado que la morfología de concordancia licencia el pronombre vacío *pro*, en lenguas como la DGS y la ASL “the agreement morphology [...] is capable of licensing null arguments” (1998: 68)<sup>8</sup>.

Un caso en el que se puede comprobar esta afirmación son las estructuras de dislocación izquierda. Los autores sostienen que estas estructuras no pueden explicarse a partir de *move-alpha*, pues en el lugar en el que debería estar la traza dejada por el constituyente movido debe aparecer obligatoriamente un pronombre reasuntivo, como se puede comprobar a partir de (13a) y (13b). Sin embargo, si observamos (13c), nos daremos cuenta de que con la aparición de un verbo de concordancia como SHOW la

<sup>8</sup> Considerando esta propuesta, el enunciado en (12b) podría ser tomado como un contraejemplo. Sin embargo, es necesario notar que, en vista de que los clasificadores son menos específicos en su referencia que las frases nominales, el referente con el que se vinculan debe ser recuperable del discurso previo o gracias al contexto.

En este sentido, Glück y Pfau proponen un ejemplo en el que el objeto que le entrega el hombre a la mujer no es una flor, sino un lápiz, referente para el cual se puede emplear el mismo clasificador que se utiliza para representar indirectamente a una flor, como se puede ver a continuación:

(i) MAN-IX<sub>1</sub> WOMAN-IX<sub>2</sub> PENCIL<sub>a</sub><sub>1</sub>GIVE<sub>2</sub>-CL<sub>a</sub> DGS  
 „The man gives a pencil to the woman“  
 („El hombre le da un lápiz a la mujer“)

(Glück y Pfau: 1998: 64, 5d)

Esto demuestra que la aparición de un clasificador licencia a *pro*, pero que, además, el referente debe estar presente en el discurso o sobrentenderse gracias al contexto.

presencia del pronombre reasuntivo se vuelve opcional, lo cual se explica por el licenciamiento de argumentos nulos que permite la morfología de concordancia.

- \_\_\_\_\_ t  
 (13) a. \*MAN-IX<sub>1</sub>, CHILD THINK, pro<sub>1</sub> BOOK BUY DGS

- \_\_\_\_\_ t  
 b. MAN-IX<sub>1</sub>, CHILD THINK, HE<sub>1</sub> BOOK BUY  
 „This man<sub>i</sub>, the child thinks, he<sub>i</sub> buys the book“  
 („Este hombre<sub>i</sub>, el niño cree, él<sub>i</sub> compra el libro“)

- \_\_\_\_\_ t  
 c. MAN-IX<sub>1</sub>, CHILD THINK, (HE<sub>1</sub>) WOMAN-IX<sub>2</sub> BOOK<sub>1</sub> SHOW<sub>2</sub>  
 „This man<sub>i</sub>, the child thinks, (he<sub>i</sub>) shows the book to the woman“  
 („Este hombre<sub>i</sub>, el niño cree, (él<sub>i</sub>) le muestra el libro a la mujer“)  
 (Glück y Pfau 1998: 69, ej. 10a-c)

A partir de lo mostrado, Glück y Pfau postulan que se podría esperar que la clasificación, al ser también un fenómeno flexivo, licencie igualmente a *pro*, lo cual ven comprobado en ejemplos como los siguientes:

- \_\_\_\_\_ t  
 (14) a. GLASS<sub>a</sub>-IX<sub>1</sub>, CHILD THINK, MAN (IT<sub>1</sub>) TABLE<sub>2</sub> TAKE-CL<sub>a</sub> DGS

„The glass<sub>i</sub>, the child thinks, the man takes it<sub>i</sub> off the table“  
 („El vaso<sub>i</sub>, el niño cree, el hombre lo<sub>i</sub> retira de la mesa“)

- \_\_\_\_\_ t  
 b. PENCIL<sub>a</sub>-IX<sub>1</sub>, CHILD THINK, (IT<sub>1</sub>) HILL<sub>2</sub> ROLL-CL<sub>a</sub>  
 „This pencil<sub>i</sub>, the child thinks, (it<sub>i</sub>) is rolling down the hill“  
 „Este lápiz<sub>i</sub>, el niño cree, (él<sub>i</sub>) está rodando hacia abajo por la colina“  
 (Glück y Pfau 1998: 70, ej. 12c, 13b)

De esta manera, los autores demuestran que el análisis de la clasificación en la DGS como un caso de flexión prueba ser correcto. Sostienen específicamente que se trata de un caso de concordancia con el sujeto o con el objeto, lo cual demuestran a partir de la capacidad de los predicados de clasificador de licenciar, al igual que ocurre con la concordancia de persona (como se vio en (13)), al pronombre vacío *pro*.

### 1.2.2.2. Clasificadores como nombres clasificadores incorporados: Meir (2001)

A diferencia de Glück y Pfau (1998), Meir (2001) apuesta por analizar a las construcciones clasificadoras en las lenguas de señas como formadas a partir de procesos léxicos. La investigadora propone que se debe distinguir dos tipos de clasificadores en el sistema de clasificadores de la lengua de señas israelí (Israeli Sign Language; ISL): los *theme classifiers* y los *instrumental classifiers*. Meir sostiene que estas dos clases tienen distintos comportamientos sintácticos y morfológicos, y que poseen características bastante similares a las de los dos tipos de incorporación nominal (Noun Incorporation; NI) que plantea Rosen (1989) en las lenguas orales, a saber, la *classifier NI* y la *compound NI*.

Para su propuesta de subdivisión dentro del conjunto de los clasificadores de la ISL, la autora se basa en tres diferencias que encuentra entre los dos tipos de clasificadores:

a) Cuando se incorpora un *theme classifier*, es posible que aparezca como morfema libre un SN completo que co-refiera al clasificador. Esto no es posible con los *instrumental classifiers*, ya que cuando estos se incorporan, el doblado del nombre es considerado “unnecessarily redundant in the discourse” (Meir 2001: 305). Solo se acepta el doblado cuando en el SN se añade información más específica sobre el instrumento, como se puede ver en (15c):

(15) a. I BABY IX<sub>a</sub> 1SPOON-FEED<sub>a</sub> ISL

„I fed the baby with a spoon.“

(„Alimenté al bebé con una cuchara“)

b. \*I SPOON BABY IX<sub>a</sub> 1SPOON-FEED<sub>a</sub>

„I fed the baby with a spoon.“ (=„I spoon-fed the baby with a spoon“)

(„Alimenté al bebé con una cuchara“ (=„Cuchara-alimenté al niño con una cuchara“))

\_\_\_\_\_ t

c. SPOON<sub>2</sub>GIVE<sub>1</sub> I BABY IX<sub>a</sub> 1SPOON-FEED<sub>a</sub>

„(You know) the spoon you gave me? I spoon-fed the baby.“

(„¿(Recuerdas) la cuchara que me diste? Cuchara-alimenté al bebé“)

(Meir 2001: 304-305, ej. 10-12)

b) Con los *theme classifiers* es posible que haya *stranding* de los modificadores (es decir, que los modificadores del núcleo nominal aparezcan en la

construcción incluso cuando dicho núcleo es vacío) si la identidad del núcleo vacío se puede recuperar del contexto. Esto no es posible con los *instrumental classifiers*, como se puede comprobar en (16b):

(16) a. IX<sub>2</sub> GIVE-CL:bc<sub>1</sub> COFFEE<sup>9</sup> ISL

„Please give me the coffee cup.“ (=„Please cup-hand me the coffee“)

„Por favor, dame la taza de café.“ (=„Por favor, taza-alcánzame el café“)

b. \*STAR<sub>(distributive)</sub> NEW I TELESCOPE-LOOK

„I watched the stars with the new telescope.“

(=„I telescope-watched the stars with the new (one)“)

(„Vi las estrellas con el telescopio nuevo“ (=„Telescopio-vi las estrellas con el nuevo“))

(Meir 2001: 306, ej. 16, 21)

c) Los *theme classifiers* son afijos, mientras que los *instrumental classifiers* son raíces nominales. La autora sostiene esto tomando como base el que los primeros solo están especificados para configuración manual –aunque en algunos casos también para orientación–, y los últimos pueden estar especificados para configuración manual, locación y movimiento. Esta realidad nos permite entender, además, la razón por la que no siempre es posible la incorporación de los *instrumental classifiers*, mientras que la de los *theme classifiers* sí lo es, ya que en la incorporación de los primeros lo que se obtiene es el encuentro de dos morfemas libres, que se encuentran especificados para todos los rasgos fonológicos relevantes, por lo cual puede haber un choque de rasgos que no son compatibles entre sí, con lo que la construcción queda fonológicamente bloqueada. La autora ejemplifica este hecho a partir de las señas de la ISL BINOCULAR y LOOK-AT, las cuales no pueden combinarse en un solo ítem léxico. Esto debido a que BINOCULAR tiene una especificación de locación de estar en constante contacto con el rostro del señante, mientras que LOOK-AT es un verbo que emplea el espacio señante para concordar con su sujeto y objeto (véase la sección 2.1.1 para una explicación sobre la naturaleza de los verbos de concordancia), por lo que los rasgos fonológicos de locación especificados para las dos señas son incompatibles entre sí (Meir 2001: 307).

Meir indica que estas diferentes características de los *theme classifiers* y los *instrumental classifiers* se condicen con las que presentan la *classifier NI* y la *compound*

<sup>9</sup> El subrayado indica que el clasificador y la frase nominal están vinculados (en este caso, porque COFFEE es un modificador de la entidad nominal a la que el clasificador hace referencia (la taza), que no está presente en el enunciado, pero es recuperable del contexto).



NI de Rosen (1989), respectivamente, por lo que propone que las construcciones clasificadoras en la ISL son instancias de las de incorporación nominal.

Las dos construcciones estudiadas por Rosen se diferencian entre sí en que en los *classifier NI* el nombre incorporado no satura una posición argumental dentro del complejo V+N, por lo que la estructura argumental del verbo permanece sin variación. En los *compound NI*, en cambio, el argumento incorporado sí satura dentro del complejo V+N, lo que se traduce en la disminución de una posición en la estructura argumental del verbo. La autora manifiesta que las características propias de este segundo tipo de incorporación nominal permiten dar cuenta de su comportamiento particular, similar al de los *instrumental classifiers* (imposibilidad del doblado nominal y del *stranding* de modificadores).

Además de la similitud que muestran las construcciones clasificadoras con las de NI, si tratamos de aplicar las propiedades de estas últimas a su correspondiente de las primeras, nos daremos cuenta de que la suposición de aquellas en las construcciones de las lenguas de señas mencionadas permite ofrecer una explicación del comportamiento que presentan como efectos de la incorporación. Así, el hecho de que en los *instrumental classifiers* el nominal sature no en la sintaxis, sino en el léxico nos ayuda a comprender por qué la aparición de un SN completo en el discurso es considerada poco feliz (Meir 2001: 310).

A pesar de proponer a las dos construcciones clasificadoras de la ISL como instancias de NI, Meir anota que hay un rasgo importante que las diferencia de las construcciones de incorporación de las lenguas orales, el cual tiene que ver con el tipo de argumento que suele ser incorporado: en las lenguas orales, se suele incorporar el argumento paciente; y en las lenguas de señas, el argumento tema o el instrumental. Así, por ejemplo, frente a un enunciado como (17), una lengua oral que tiene incorporación nominal probablemente preferirá incorporar el paciente (el vestido), mientras que en una lengua de señas el candidato preferido será normalmente el instrumento (la aguja o la máquina de coser):

(17) I sewed a dress (with a needle/sewing machine).

(„Cosí un vestido (con una aguja/con una máquina de coser)“)

(Meir 2001: 312, ej. 22)

Meir argumenta que esta divergencia puede ser explicada a partir de las características de las dos modalidades, ya que en ellas se verían involucrados distintos niveles temáticos (tomando como base la propuesta de la *Lexical Conceptual Structure* que

Jackendoff (1987, 1990) sostiene para las lenguas orales): el nivel temático espacial en la modalidad visogestual y el nivel de acción en la auditivo-oral (Meir 2001: 312-313). Según Meir, los roles temáticos pueden ser de dos tipos: roles temáticos de movimiento y locación y roles temáticos de acción, el primero de los cuales se encuentra representado en el nivel temático (*thematic tier*), y el segundo, en el nivel de acción (*action tier*). Para la autora, los argumentos Tema e Instrumento están ambos en el primer nivel, ya que este podría ser considerado un „tema secundario“. Se pregunta, por tanto, por cuál es el vínculo entre estos dos tipos de argumentos que permita explicar el motivo por el que ambos son elegidos por las lenguas de señas en la incorporación, y concluye que esta relación se da a partir del movimiento: los argumentos Tema son los que experimentan un movimiento entre puntos del espacio, y los argumentos Instrumento se encuentran entre los argumentos Agente y Paciente (y se mueven entre ellos).

En vista de que las lenguas de señas, debido a sus características particulares, son capaces de expresar el movimiento de forma analógica por medio del empleo de los articuladores manuales en el espacio señante, “it is to be expected that the concept of motion [...] would be encoded gramatically in sign languages” (Meir 2001: 313). Las lenguas orales, por otro lado, al no presentar esta capacidad, no muestran preferencia por alguno de los niveles de la propuesta de Jackendoff, por lo que en ellas la incorporación se da en el nivel de acción.

Como se ha expuesto, Meir (2001) postula que, a partir de las semejantes características que presentan, es posible afirmar que las construcciones clasificadoras en la ISL son instancias de los dos tipos de procesos léxicos de incorporación nominal de Rosen (1989). La diferencia en la selección de los argumentos que se incorporan en cada caso respondería a particularidades de cada modalidad.

### **1.2.2.3. Clasificadores como temas verbales: McDonald (1982)**

Antes de proponer su análisis, McDonald hace un recuento de lo que se ha dicho hasta el momento sobre la función lingüística de los clasificadores (a los que ella denomina también *classificatory forms*) en las lenguas de señas y llama la atención sobre dos hechos: en primer lugar, que prácticamente todo el interés de los estudios ha estado puesto sobre un solo tipo de clasificadores (el que ella llama *x-type of object*, frente al *handle x-type of object*), que ha sido interpretado como una forma pronominal; y, en segundo lugar, que dentro de las construcciones verbales a los clasificadores se les

ha considerado en un rol accesorio. Supalla, por ejemplo, ha propuesto que el movimiento es la raíz verbal y que la configuración manual clasificadora ubicada en una locación particular y con una posición determinada es un afijo obligatorio que se añade a esta (1982, 1986, 1990). Sin embargo, a partir de un conjunto de enunciados, McDonald argumenta que análisis como este no llegan a capturar la realidad de lo que ocurre en los predicados de clasificador. Construcciones tan distintas como „Pongo una caja en el estante“ y „(Un pájaro) se posa en una rama alta“<sup>10</sup> pueden presentar movimientos idénticos, pero que, al fin y al cabo, corresponden a predicados verbales distintos („poner“ y „posarse“).

La autora sostiene que un análisis que mantiene a los clasificadores como formas pronominales (o instrumentales en el caso de los clasificadores del tipo *handle x-type of object*), pero que le resta algo de centralidad al movimiento (proponiendo, por ejemplo, que este es preposicional o adverbial y que el verbo se constituye a partir de la combinación de este con la configuración manual y con una locación) si bien se acerca más a la percepción de que ambos elementos contribuyen en grado más o menos similar a la construcción, trae otros problemas, como la necesidad de especificar distintos contenidos preposicionales para movimiento iguales o el tener que explicar de dónde se obtienen determinadas especificaciones del movimiento.

En vista de esto, y a pesar de que afirma que es necesario realizar una investigación de los demás factores que intervienen en la formación de los predicados verbales, McDonald plantea que los clasificadores tienen un rol central en las construcciones verbales y propone como explicación de las diferencias de significado que se obtienen de movimientos similares cuando estos se encuentran con uno u otro tipo de clasificador que es precisamente la naturaleza del clasificador con el que se combina el movimiento la que determina la interpretación que se hace del movimiento. De esta manera, sostiene que, por un lado, los clasificadores de tipo *x-type of object* traen consigo una interpretación verbal estativa (“*x-type of object is located*”), y que los clasificadores de tipo *handle x-type of object* conllevan una interpretación verbal activa (“*move x-type of object*”) (1982: 165).

---

<sup>10</sup> Los enunciados que presentamos son traducciones nuestras de las glosas en inglés que propone la autora para las figuras 4.41 y 4.42 de su tesis, que no reproducimos aquí.

#### 1.2.2.4. Clasificadores como marcas agentivas: Benedicto y Brentari (2004)

Benedicto y Brentari (2004) proponen que los clasificadores son núcleos funcionales que proyectan en la sintaxis. Según estas autoras, los clasificadores en la ASL pueden ser divididos en dos grupos: el primero formado por aquellos que están relacionados con el argumento interno del verbo; y el segundo, por los que se vinculan con el argumento externo (agente) de la construcción verbal. Por esta razón, argumentan que estos dos tipos de clasificadores son instanciaciones de dos tipos de núcleos funcionales correspondientes, a los que llaman  $f_1$  y  $f_2$ . Benedicto y Brentari argumentan que el primer núcleo funcional, que se ensambla en una posición alta de la estructura, es proyectado por los *limb/body part classifiers*; mientras que al segundo núcleo funcional, que se ensambla directamente sobre SV, corresponden las llamadas *whole entity handshapes* y algunos de los clasificadores de extensión.



La propuesta de estas autoras está fundamentada en el análisis de las alternancias argumentales entre inergativo e inacusativo y entre transitivo e inacusativo que se puede apreciar en algunos verbos de la ASL. Benedicto y Brentari proponen como hipótesis que en la primera alternancia participan, por un lado, los clasificadores del tipo *limb/body part* y, por otro, los de *whole entity* y de extensión; y en la segunda, los *handling classifiers* y los clasificadores de *whole entity* y de extensión.



El método que plantean para comprobar su idea es aplicar en la primera alternancia dos test sintácticos que permiten identificar la posición interna de un argumento (el test del morfema [distributive] y otro test con la seña negativa NOTHING). Para la segunda alternancia también aplican dos tests, esta vez dirigidos a identificar la presencia de un argumento externo agentivo en el predicado verbal: el test del negativo imperativo con la seña FINISH y un test para detectar agentividad evaluando la gramaticalidad resultante de emplear en los enunciados algún adverbio „agentivo“, como „voluntariamente“ (la seña WILLING de la ASL).

En (18) y (19) se puede comprobar que efectivamente las oraciones con predicados en los que está presente un clasificador del tipo *whole entity* son gramaticales cuando se les agrega el morfema [distributive] o la seña NOTHING –lo cual indica que el argumento con el que se vinculan estos elementos en la interpretación es interno–, y que esto no ocurre de la misma manera cuando el clasificador presente es uno del tipo *limb/body part*:

- (18) a. PEOPLE **1**<sub>H2\_static</sub>-**1**-COME\_UP\_BESIDE-[**distr**]<sup>11,12</sup> [whole entity]  
 people upright\_being-u\_b<sub>w/e</sub>-come\_up\_beside[distributive]  
 „Each person came up beside the one before [him/her].“  
 („Cada persona se colocó al lado de la que estaba antes de [él/ella]“)
- b. \*PEOPLE **S**<sub>H2\_static</sub>-**S**-COME\_UP\_BESIDE-[**distr**] \*[limb/BPCL]  
 people head-head<sub>limb/BPCL</sub>-come\_up\_beside[distributive]  
 „Each person came to stand (facing forward) beside the one before [him/her].“  
 („Cada persona se colocó (mirando hacia adelante) al lado de la que estaba antes de [él/ella]“)
- (Benedicto y Brentari 2004: 758, ej. 18b, 19b)

- (19) a. ACTOR **1**-BOW                      **NOTHING**                      [whole entity]  
 actor upright\_being<sub>w/e</sub>-bow              NEG-nothing  
 „None of the actors bowed.“  
 („Ninguno de los actores se inclinó“)
- b. \*ACTOR **S**-BOW                      **NOTHING**                      \*[limb/BPCL]  
 actor head<sub>limb/BPCL</sub>-bow                  NEG-nothing  
 #„None of the actors bowed.“  
 (#„Ninguno de los actores se inclinó“)
- (Benedicto y Brentari 2004: 760, ej. 23b, 24b)

Como se puede observar, en la aplicación del test del morfema [distributive] (en 18), cuando el clasificador empleado es  que es del tipo *whole entity*, el enunciado resulta gramatical, con lo cual se puede saber que la construcción verbal es inacusativa; mientras que, cuando el clasificador que aparece es , que es del tipo *limb/body part*, el enunciado resulta agramatical, lo que demuestra que el argumento que representa esta configuración manual no es interno, sino externo (y, por ende, la construcción es inergativa). Por otro lado, en la aplicación del test con la seña negativa NOTHING (en 19), se obtiene un resultado similar: ya que la seña NOTHING solo se puede asociar con

<sup>11</sup> La configuración manual que es presentada en este ejemplo y los siguientes como „1“ („upright being“ o entidad vertical) corresponde a ; asimismo, la configuración presentada como „S“ (head<sub>limb/BPCL</sub>) corresponde a .

<sup>12</sup> Adoptamos en los ejemplos provenientes de Benedicto y Brentari (2004) el uso de un guion largo (–) para indicar que la configuración manual es articulada en ambas manos de forma significativa. Esto debido a que las autoras emplean una convención que en nuestro texto tiene un uso distinto.

argumentos internos, cuando el clasificador es del tipo *limb/body part* (👉), el enunciado es considerado agramatical (19b).

Asimismo, en (20) y (21) se puede verificar la gramaticalidad de las oraciones en las que en el predicado verbal está presente un clasificador del tipo *limb/body part* cuando se les agregan las señas FINISH o WILLING –lo cual indica que el argumento es externo y agentivo– a la par que la agramaticalidad en los casos en los que el clasificador presente es de *whole entity*:

- \_brow raise\_
- (20) a. REMEMBER    **S-BOW**                      **FINISH!**                      [limb/BPCL]  
           remember    head<sub>limb/BPCL</sub>-bow    STOP\_IMPER  
           „Remember, stop bowing!“  
           (,„Recuerda, deja de inclinarte!“)
- \_brow raise\_
- b. \*REMEMBER    **1-BOW**                      **FINISH!**                      \*[whole entity]  
           remember    upright\_being<sub>w/e</sub>-bow    STOP\_IMPER  
           „Remember, stop bowing!“  
           (,„Recuerda, deja de inclinarte!“)
- (Benedicto y Brentari 2004: 762, ej. 26b, 27b)
- (21) a. ROSIE **WILLING S-BOW**                      [limb/BPCL]  
           Rosie willingly head<sub>limb/BPCL</sub>-bow  
           „Rosie bowed willingly.“  
           (,„Rosie se inclinó voluntariamente“)
- b. \*ROSIE **WILLING 1-BOW**                      \*[whole entity]  
           Rosie willingly upright\_being<sub>w/e</sub>-bow  
           #„Rosie bowed willingly.“  
           (#,„Rosie se inclinó voluntariamente“)
- (Benedicto y Brentari 2004: 760, ej. 23b, 24b)

Así, en ambos pares de ejemplos se puede ver que el primer enunciado (20a y 21a), en el que aparece un clasificador del tipo *whole entity* (👉), resulta gramatical cuando se le añade una seña que necesariamente implica la agencia del argumento con el que se vincula (la seña FINISH y la seña adverbial WILLING), lo cual indica que es una

construcción inergativa, mientras que ocurre lo contrario en el segundo enunciado de cada par (20b y 21b).

A partir de los ejemplos mostrados, Benedicto y Brentari indican que se puede observar que los clasificadores deben ser los que determinan la naturaleza inergativa o inacusativa de los predicados verbales, pues a pesar de que el movimiento de la seña (que las autoras, al igual que Supalla, caracterizan como la raíz verbal) no cambia, con la variación del clasificador que aparece en el predicado se da la alternancia presentada: siempre que se trata de un clasificador del tipo *whole entity*, el argumento es interno; y, cuando se trata de un clasificador del tipo *limb/body part*, el argumento es externo.

Con respecto a la alternancia entre transitivo e inacusativo, las autoras se valen de los tests de las señas NOTHING y WILLING para confirmar que el objeto (y no el argumento agentivo) de los *handling classifiers* se comporta de la misma manera que el único argumento de los clasificadores de *whole entity*, y, por tanto, es un argumento interno. Por otro lado, encuentran que el argumento „adicional“<sup>13</sup> que se puede encontrar en los verbos en los que aparecen estos calificadores se comporta de la misma manera que el único argumento de los clasificadores del tipo *limb/body part*, por lo que es propuesto como externo y agentivo. En vista de lo mencionado, afirman que los *handling classifiers* están vinculados a los dos núcleos propuestos.

En conclusión, para Benedicto y Brentari, la naturaleza sintáctica distinta de los argumentos cuando se encuentran vinculados a un predicado que incluye uno u otro tipo de clasificador se puede explicar postulando que los clasificadores son los núcleos sintácticos con los que los argumentos, al moverse a la posición de su especificador, entran en una relación de concordancia núcleo-especificador (en este sentido, el análisis que proponen va en la línea del de Glück y Pfau 1998 que presentamos en 1.2.2.1). Es el clasificador el que determina el estatuto sintáctico de los argumentos a él relacionados. En el caso de los clasificadores de tipo *whole entity* y algunos de los de extensión, al consistir en un núcleo del tipo  $f_2$ , el argumento tendrá las características de un argumento interno; en el caso de los clasificadores del tipo *limb/body part*, el argumento será considerado externo y será interpretado como agentivo; y, por último, en el caso de los *handling classifiers*, asociados a los dos núcleos funcionales, uno de sus argumentos es considerado externo y agentivo, y el otro, interno.

---

<sup>13</sup> Benedicto y Brentari (2004) hablan del argumento externo como argumento „adicional“ debido a que consideran que los predicados en los que aparecen los clasificadores son básicamente inacusativos y que el argumento Agente es introducido por el núcleo funcional  $f_1^0$ , es decir, por el núcleo del que se mencionó anteriormente que se ensamblaba en una posición alta de la estructura.

Frente a las propuestas más destacadas de análisis de la función de los clasificadores en las lenguas de señas, optamos por seguir la propuesta de Zwitterlood (2003) –que presentaremos en el próximo capítulo– por las siguientes razones:

- a) La postura que sostiene que los clasificadores son marcas de concordancia vinculadas con referentes nominales que son argumentos del predicado verbal parece dar cuenta de forma más completa del comportamiento que se observa en las construcciones manuales clasificatorias. Si bien esta postura es compartida por algunas de las propuestas presentadas en el presente capítulo – Glück y Pfau (1998) y Benedicto y Brentari (2004)–, estas poseen aspectos que le restan sustento y capacidad de abarcar en su totalidad el fenómeno de la clasificación en las lenguas de señas.

Por un lado, Glück y Pfau (1998) basan su demostración de la idoneidad de analizar a los clasificadores como marcas de concordancia en evidencia que no es sólida, pues, como indica Zwitterlood (2003: 60), se ha demostrado que no es estrictamente necesaria la presencia de concordancia para que se pueda licenciar un argumento nulo en las lenguas de señas. Por ejemplo, Lillo-Martin (1991) propone, guiada por el estudio de Huang (1984) sobre los argumentos nulos en chino (lengua que no tiene concordancia ni del verbo con el sujeto ni del verbo con el objeto), casos de verbos llanos de la ASL en los que es posible el licenciamiento de un argumento nulo (1991: 87-89). Además, Glück y Pfau (1999), que desarrolla una propuesta de análisis de la estructura morfológica de los verbos complejos de la DGS en el marco de la Morfología Distribuida, propone que los predicados de clasificador tienen especificados los rasgos fonológicos de la configuración manual y que la concordancia con el referente se da debido a que en la inserción de vocabulario se dan reglas de reajuste que modifican la forma del tema verbal, el cual adopta los rasgos de una marca de concordancia clasificadora determinada. Sin embargo, como nota Zwitterlood, esto no permite explicar por qué los clasificadores solo aparecen en los verbos de movimiento, existencia y locación, ya que, en principio, las reglas de reajuste se podrían aplicar en cualquier verbo (2003: 203).

Por otro lado, Benedicto y Brentari (2004) plantea de forma interesante la vinculación existente entre los tipos de clasificador y los tipos de predicado



verbal que se encuentran combinados en la ASL. Sin embargo, consideramos que un análisis que explica esta relación argumentando que la selección de la configuración manual es determinada por la naturaleza del predicado verbal permite explicar de manera más clara la participación de los clasificadores en las construcciones en las que aparecen que uno que propone que son más bien los clasificadores mismos los que determinan el estatuto sintáctico del argumento con el que se encuentran vinculados, como proponen estas autoras.

- b) Si bien la propuesta de Meir (2001) de los distintos tipos de clasificador en las lenguas de señas como instancias de los dos tipos de procesos léxicos de incorporación nominal estuvo motivada en la búsqueda de una explicación del distinto comportamiento que observaba en la ISL entre los *theme classifiers* y los *instrumental classifiers*, en el estudio de Benedicto y Brentari (2004) sobre la ASL se ha observado que en esta lengua es necesario distinguir entre dos tipos de clasificadores al interior del segundo grupo de la división de esta autora. Esto debido a que tienen diferentes estructuras argumentales. Por esta razón, sería necesario tomar en cuenta esta consideración en el análisis y mostrar cómo una aproximación léxica como la de esta autora puede dar cuenta de esto (cf. Sandler y Lillo-Martin 2006: 348).
- c) La propuesta de McDonald (1982) es interesante en la medida en que destaca el rol importante que tienen en los predicados de clasificador no solo el movimiento, sino también la locación y la configuración manual. Sin embargo, en estas construcciones ha sido observado por diversos investigadores (entre los que se encuentran Supalla 1982, Zwitserlood 2003 y Benedicto y Brentari 2004) que parece haber una sola raíz (el movimiento) que denota el evento o estado, por lo cual es preferible un análisis como este último.
- d) Por último, como se mencionó en la introducción al presente texto, ninguna de las propuestas anteriores a Zwitserlood (2003) ha sido capaz de proponer un análisis que sea válido tanto para los predicados de clasificador como para las señas „motivadas“ (las llamadas *frozen signs*) en las que participan de forma significativa las configuraciones manuales.

Hasta este punto, hemos presentado las diferentes discusiones que han surgido en el ámbito de estudio de la lingüística por el estatuto lingüístico de las lenguas de señas

y, a su vez, por el de las construcciones con características „motivadas“ o icónicas que presentan, entre las que se encuentran sin lugar a dudas los predicados en los que aparecen las configuraciones manuales clasificadoras. Asimismo, se ha comentado a grandes rasgos las distintas propuestas de análisis que se ha hecho en la literatura sobre estos elementos lingüísticos, lo cual nos servirá de base para introducir, en el siguiente capítulo, la propuesta de Zwitserlood (2003).



## 2. Marco teórico

En el presente capítulo, presentaremos las ideas principales de la propuesta de Zwitterlood (2003) en torno a la función que cumplen los elementos que hemos introducido como *clasificadores* en las construcciones de las lenguas de señas en que se los puede encontrar, ya que, como se ha mencionado en líneas anteriores, es la propuesta que ha orientado el estudio de los clasificadores en la presente investigación. Como se podrá comprender, haremos especial hincapié en el análisis concerniente a la aparición de estos elementos al interior de los predicados verbales. Para ello, explicaremos, en primer lugar, en la sección 2.1, algunas nociones importantes que nos permitirán enmarcar y comprender mejor la argumentación de la autora. En este sentido, en la sección 2.1.1, nos referiremos a los verbos en las lenguas de señas y a la manera en que se manifiesta la concordancia en ellos; y, en la sección 2.1.2, propondremos de forma sintética los postulados más importantes de la Morfología Distribuida (DM)<sup>14</sup>, modelo teórico en el que se desarrolla la propuesta de análisis de Zwitterlood.

Posteriormente, en la sección 2.2, expondremos propiamente el planteamiento de Zwitterlood (2003). En 2.2.1, frente a las distintas propuestas de tipificación de los clasificadores que mencionamos anteriormente en 1.2.1, explicaremos los lineamientos que guían la propuesta de clasificación de esta autora, de suma importancia tanto para el análisis que plantea –pues orienta la distinta relevancia que tienen los rasgos semánticos que propone en los dos grupos de clasificadores que distingue– como para comprender la manera en que se ha enfocado la elaboración del inventario de clasificadores en la LSP. En 2.2.2, presentaremos su análisis de los clasificadores como marcas de concordancia.

### 2.1. Nociones básicas

#### 2.1.1. La concordancia en las lenguas de señas

Antes de pasar a explicar la forma en que se realiza la concordancia en las lenguas de señas, es necesario hacer mención de los tipos de verbos que se puede encontrar en las lenguas de modalidad signada.

---

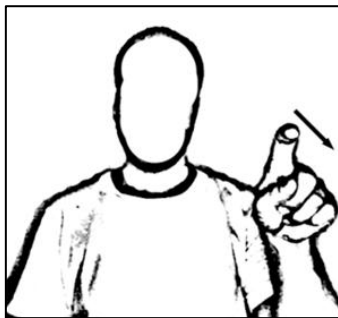
<sup>14</sup> Nos referiremos a la Morfología Distribuida por medio de las siglas DM, provenientes de su nombre en inglés –*Distributed Morphology*– para evitar confusión con las siglas MD que empleamos más adelante en el glosado de los ejemplos para referirnos a la articulación de determinadas señas con la mano derecha.

En las lenguas de señas estudiadas hasta el momento, se ha podido identificar al menos tres tipos de verbos de acuerdo con sus distintas propiedades flexivas. Los investigadores que se refieren a este aspecto proponen como distinción central la posibilidad o no de concordar con los diferentes rasgos de los argumentos con los que se vinculan. Los tipos de verbos serían, de acuerdo con este criterio, los siguientes (cf. Morgan y Woll 2007: 1161):

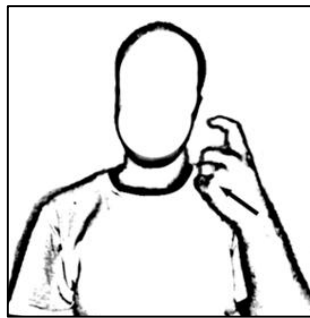
- a) **Verbos llanos** (*Plain verbs*): En este grupo se incluye a los verbos que no se mueven en el espacio para mostrar información gramatical. Por ejemplo, los verbos BUSCAR, MONTAR.BICICLETA o CORRER de la LSP.
- b) **Verbos de concordancia** (*Agreement verbs*): Los verbos de este tipo permiten, gracias a la orientación que presentan o a cambios en el componente de movimiento que los constituye, incluir información de persona y número del sujeto y del objeto. Son ejemplos de este grupo los verbos de la LSP AYUDAR y PREGUNTAR.
- c) **Verbos espaciales** (*Spatial verbs*): Los verbos incluidos en este grupo dan información sobre el camino, la trayectoria, la velocidad y la locación gracias a su uso del espacio topográfico. Estos son los verbos de movimiento y locación, en los cuales podemos encontrar las configuraciones manuales clasificadoras, las que dan información sobre las entidades que participan en estos predicados. Los verbos CAMINAR (como en „(El hombre) comenzó a caminar“, ilustrado en (1)) y AVANZAR (como en „(El juguete) avanzó“, ilustrado en (3)) son ejemplos de este tipo de verbos en la LSP.

La concordancia que se encuentra en los verbos llamados de concordancia se manifiesta por medio del cambio en la dirección y la orientación que constituyen el predicado verbal. Así, en la LSP, si la seña del verbo AYUDAR parte de delante del señante que enuncia el predicado y se dirige hacia la persona con la que se está comunicando, la oración correspondiente en español sería „(Yo) te ayudo“. Por otro lado, si la seña parte de un punto intermedio entre los dos interlocutores y se mueve hacia el señante enunciante, la oración correspondiente en español sería „(Tú) me ayudas“. Este fenómeno ha sido observado en numerosas lenguas de señas (cf. Mathur y Rathmann 2012). Por ejemplo, lo podemos ver ilustrado a continuación con el verbo ASK de la ASL:

(22) ASL



a.  ${}_1\text{ASK}_2$   
„Yo te pregunto.“



b.  ${}_2\text{ASK}_1$   
„Tú me preguntas.“

(Adaptado de Mathur y Rathmann 2012: 137)

Además, gracias también a las características propias de la modalidad signada, es posible hacer uso del espacio señante para ubicar o localizar a las diferentes entidades que se introduce en el discurso y hacer referencia posterior a ellas con solo recuperar la vinculación que se estableció entre el referente y el lugar específico del espacio señante en el que se lo colocó. Así, por ejemplo, si se introduce en el discurso a una persona que no está presente, se la puede ubicar en algún punto del espacio señante señalando este lugar con la configuración  $\text{A}$  una vez que se ha articulado la seña para la persona o se ha deletreado su nombre. Cuando se ha establecido la localización para esta persona, la conexión de referencia se mantendrá hasta que se establezca un nuevo discurso (Zwitserlood 2003: 27). Con esto, cada vez que dirijamos el movimiento de un *agreement verb* hacia (o desde) dicho punto, podremos indicar la participación del referente en el evento denotado por el predicado verbal (por ejemplo, con el mismo verbo AYUDAR ejemplificado más arriba). Algo muy similar ocurre con los *spatial verbs*: un señante puede articular la seña para CASA en un punto específico del espacio señante y luego dirigir un verbo de movimiento hacia (o desde) ese lugar.

Mathur y Rathmann (2012) indican que hay tres propuestas generales que buscan explicar la realización de este fenómeno: el análisis de R-locus, el análisis de indicación (*indicating analysis*), y el análisis de rasgos (*featural analysis*). A continuación, presentaremos de forma resumida lo que postula cada una de estas aproximaciones. Cabe notar que la propuesta que sigue Zwitserlood (2003) en su argumentación es la primera de las mencionadas.

En primer lugar, el análisis de R-locus propone que cada frase nominal se asocia con un index referencial (*referential index*) abstracto, que sirve para distinguir al

referente de otros. El index se realiza por medio del establecimiento de un locus, “a point in signing space that is associated with the referent of the noun phrase” (Mathur y Rathmann 2012: 140). Teóricamente, no hay un número limitado de *loci* posibles en el espacio señante.

En la aplicación de este análisis a su propuesta, Zwitterlood (2003) indica que en la teoría lingüística las marcas de concordancia son consideradas conjuntos de rasgos- $\phi$  (Chomsky 1995 y ss.), que normalmente son los de persona, número, género y/o caso, pero en el caso del sistema de concordancia por la vinculación con *loci* en el espacio señante, estos rasgos no son relevantes, por lo cual postula, siguiendo la propuesta de autores como Meir, que los rasgos que aplican en este sistema son los de locus (2003: 30).

En segundo lugar, Mathur y Rathmann reportan que el análisis de indicación (*indicating analysis*) ha sido propuesto por Liddell (1990, 1995, 2000, 2003), quien sostiene que el fenómeno que hemos presentado no constituye un caso de concordancia verbal, sino que más bien se debe considerar a las entidades espaciales a las que los verbos se dirigen como “mental space entities” (Liddell 2003: 212). El análisis de indicación se vale de la teoría del espacio mental para establecer una conexión entre los elementos lingüísticos y las entidades mentales, entre los que se establece una especie de mapeo (Mathur y Rathmann 2012: 142). Esto permitiría explicar, por ejemplo, por qué algunas señas verbales como la seña de la ASL „GIVE-to-tall person“ („darle (algo) a una persona alta“), se articulan hacia una posición elevada del espacio señante, mientras que ocurre lo contrario en una seña como „GIVE-to-child“ (ASL, „darle (algo) a un niño“). Otro aspecto que, según los autores citados, llevó a Liddell a desarrollar su análisis fue la imposibilidad de listar en el léxico infinitos *loci* en el espacio señante como marcas de concordancia (2012: 142).

Por último, el análisis de rasgos (*featural analysis*) ha sido desarrollado por Rathmann y Mathur (2002, 2008) y propone que los verbos concuerdan con su sujeto y su predicado en persona y número, concordancia que se manifiesta de la siguiente forma (tomado de Mathur y Rathmann 2012: 143):

#### Rasgos morfosintácticos

##### a) Persona

Primera:                    [+1] ↔ en el pecho o cerca de él (marcado)

No-primera:                [-1] ↔ ∅

## b) Número

## i. Rasgos

Plural (colectivo): [+pl] ↔ arco horizontal (marcado)

Singular [-pl] ↔ ∅

## ii. Reduplicación: exhaustivo (distributivo), dual

Los autores indican que la realización de los rasgos de persona se produce a través de un proceso de reajuste al que llaman „alineamiento“, y mencionan que la realización de la persona no-primera, que es ∅, “may be matched with a deictic gesture within an interface between spatio-temporal conceptual structure and the articulatory-phonetic system in the architecture of grammar as articulated by Jackendoff (2002)” (Mathur y Rathmann 2012: 143).

### 2.1.2. Morfología Distribuida

La Morfología Distribuida (DM) es un modelo teórico enmarcado en el Programa Minimista que propone, a diferencia de modelos anteriores de la gramática (enmarcados en la tradición de la teoría de Rección y Ligamiento (Chomsky 1981)), que no hay un componente generativo en el que se formen las palabras y que las derive a la sintaxis, sino que en la gramática hay un solo componente generativo: la sintaxis (Siddiqi 2009: 7). Este modelo fue propuesto por Halle y Marantz (1993), quienes decidieron denominarlo así para resaltar el que “the machinery of what traditionally has been called morphology is not concentrated in a single component of the grammar, but rather is distributed among several different components” (1993: 111-112).

Con este cambio de concepción de la organización de la gramática, se plantea que las distintas funciones que se le atribuían al Léxico (el ser el espacio de almacenamiento de las asociaciones significante-significado y donde se realizan los procesos morfológicos, el construir palabras complejas, entre otros) ya no están más comprendidos en un solo componente, sino que se encuentran en distintos lugares de la gramática: los rasgos formales son manipulados por el componente sintáctico; hay un componente llamado *Vocabulary* en donde se almacenan los ítemes de vocabulario (*vocabulary items*), que son las correspondencias arbitrarias entre sonido y significado; los ítemes de vocabulario se insertan después de la derivación sintáctica; y el conocimiento del mundo se almacena en el componente llamado *Encyclopedia* (Siddiqi 2010:525).

Según Siddiqi, la Morfología Distribuida se distingue centralmente por tres propiedades:

- a) *Late-Insertion* (inserción tardía): como se mencionó, los ítemes de vocabulario recién se recuperan del Vocabulary y se insertan en PF (Phonological Form), después de que se ha realizado la derivación sintáctica, mediante el proceso de Spell-Out. La sintaxis, por tanto, opera solo con rasgos abstractos para la generación de estructuras, y posteriormente estos rasgos serán conectados con los rasgos fonológicos correspondientes.
- b) *Persistent Syntactic Structure within Words*: en la Morfología Distribuida se propone que el proceso de formación de oraciones complejas es el mismo que el de la formación de palabras complejas. Desde esta perspectiva, como menciona Siddiqi, las palabras complejas son frases, solo que debido a la naturaleza afijal de los elementos que las conforman, no se realizan fonéticamente como frases (2010: 528-529).

En este modelo, la operación que hace posible la construcción de estructuras jerárquicas es *Merger*, que añade un nodo terminal a la estructura ya existente. Por medio de esta operación, además, las raíces, que no se encuentran especificadas, al igual que todos los demás elementos en el conjunto de rasgos morfosintácticos con los que opera la sintaxis, con una categoría sintáctica determinada o con rasgos fonológicos, reciben su categoría al unirse con un nodo categorial, que puede ser el verbalizador v-pequeña, el nominalizador n-pequeña o el adjetivador a-pequeña. La unión con el nodo categorial constituye el cierre de un dominio cíclico, con lo cual la estructura hasta ese punto es enviada a PF y LF (Forma Fonológica y Forma Lógica) (cf. Zwitserlood 2003: 200). Gracias a la ciclicidad, la derivación es enviada a PF y LF varias veces a lo largo del proceso (se puede encontrar una explicación esquemática del proceso en la figura 1).

- c) *Underspecification*: según la propuesta de la Morfología Distribuida, la subespecificación se emplea al momento de insertar ítemes de vocabulario en los nodos de rasgos correspondientes en la estructura. Durante el proceso de inserción, hay una competencia entre los ítemes que son candidatos a satisfacer los requerimientos de rasgos de un nodo en particular. El principio que rige esta inserción es conocido como *Subset Principle* e indica que el ítem



que tenga la mayor cantidad de rasgos en común con el nodo (y no tenga ninguno adicional a los requeridos por este) será insertado (Siddiqi 2009: 15).

Para explicar la aplicación de este principio, tomemos como ejemplo la inserción de los determinantes en español, que explica Siddiqi (2010). Partamos de las siguientes especificaciones de rasgos para el sistema de determinantes de esta lengua:

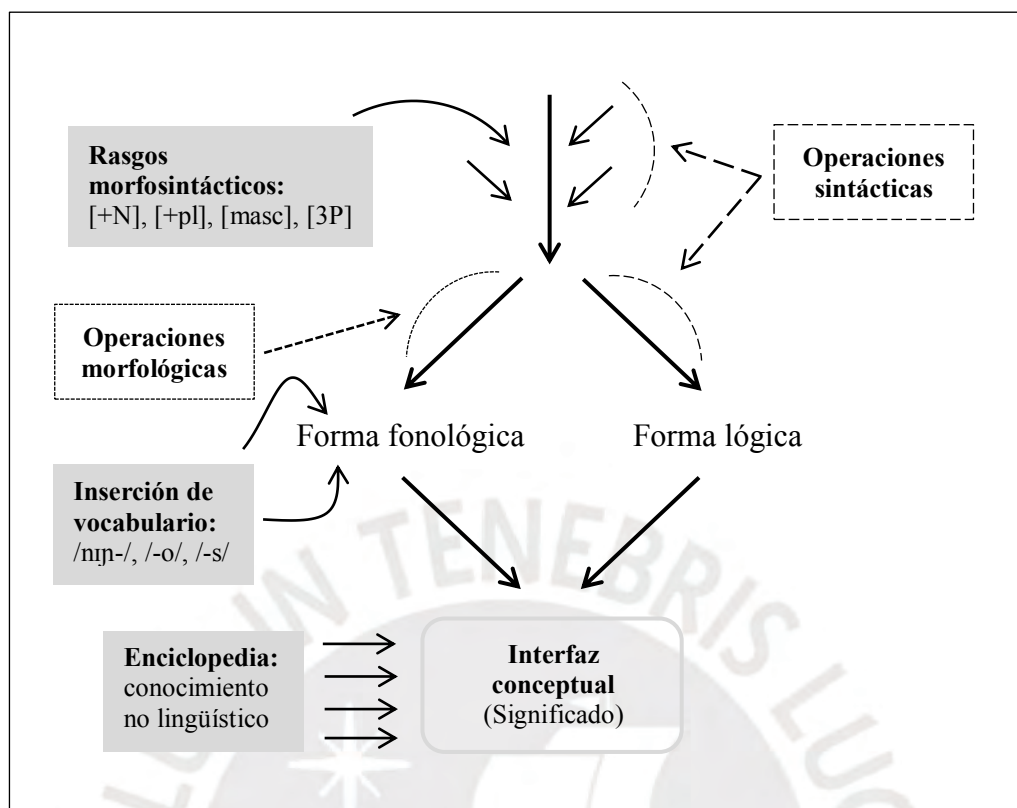
(23) Determinantes del español

- a. *el*: [definido] [masculino]
- b. *la*: [definido] [femenino]
- c. *los*: [definido] [masculino] [plural]
- d. *las*: [definido] [femenino] [plural]
- e. *un*: [indefinido] [masculino]
- f. *una*: [indefinido] [femenino]
- g. *unos*: [indefinido] [masculino] [plural]
- h. *unas*: [indefinido] [femenino] [plural]

Si en una derivación, hay un nodo con los rasgos [definido], [masculino] y [plural], durante la Inserción Léxica se evaluarán las distintas posibilidades. Por la discordancia de los rasgos que presentan con respecto a los especificados en el nodo, son descartados desde un inicio los ítems que presentan los rasgos [indefinido] o [femenino], con lo cual queda la posibilidad de que se pueda insertar bien *el* (especificado con los rasgos [definido] y [masculino]), o bien *los* (especificado con los rasgos [definido], [masculino] y [plural]). Como se puede observar, ninguno de los dos presenta algún rasgo que sea contrario a los especificados en el nodo. Sin embargo, *los* presenta más especificaciones coincidentes con el nodo, ya que, a diferencia de *el*, también está especificado para [plural]. Por esta razón, siguiendo el *Subset Principle*, será preferido en la inserción. Nótese que si el nodo no hubiera estado especificado con el rasgo [plural], sino solo con [definido] y [masculino], la única posibilidad de inserción habría sido el ítem *el*, ya que la presencia del rasgo [plural] en *los* habría hecho que este fuera incompatible con el nodo.

El proceso de construcción de un enunciado según la Morfología Distribuida puede esquematizarse de la siguiente manera:

**Figura 1. La estructura de la gramática en la Morfología Distribuida**<sup>15</sup>



## 2.2. Propuesta de análisis de Zwitserlood (2003)

Zwitserlood (2003) plantea la necesidad de determinar con claridad aquello que se ha venido llamando *clasificador* en las lenguas de señas. Es cierto que la comparación de las construcciones que presentan estos elementos en las lenguas de modalidad visogestual con las construcciones en las que aparecen los llamados clasificadores en las lenguas orales ha llevado a confusiones, pero también es fuente importante de interpretaciones erróneas el que no se distinga dentro de los estudios sobre las lenguas de señas cuáles son los límites de lo que se podría denominar como *clasificador*. Por esta razón, la autora propone desde un inicio el uso del término *configuración manual significativa* (*meaningful hand configuration*) para referirse a todas las configuraciones manuales que refieren a alguna característica particular de una entidad, independientemente de la construcción en la que aparezcan. La introducción de este nuevo término es necesaria, pues se ha observado que se puede encontrar configuraciones manuales que se encuentran vinculadas con alguna característica de la forma física de su referente tanto en verbos de movimiento, existencia y locación

<sup>15</sup> Esquema basado en el presentado en Siddiqi (2010: 536, 12b).

(abreviados como VELMs por la autora) como en otras construcciones, que hasta el momento habían sido consideradas señas lexicalizadas o fosilizadas (*frozen signs*). En el primer caso, Zwitserlood identifica que la función que cumplen estas configuraciones manuales es la de marcas de concordancia. Sin embargo, en los demás casos, funcionan como elementos para la formación de señas complejas (2003: 9-10). A las configuraciones manuales cuando se encuentran en el contexto de los VELMs, Zwitserlood las seguirá llamando *clasificadores*; mientras que a las que aparecen en otros contextos las llamará *morfemas* o *temas* según sea el caso.

En las páginas siguientes, si bien adoptamos los términos y conceptos de Zwitserlood, nos valemos, en la medida de lo posible, de casos encontrados en la LSP durante el análisis que se realizó en el marco de la presente investigación para la ejemplificación de las comparaciones y fenómenos que exponemos.

### 2.2.1. Clasificación de los clasificadores

Frente a la diversidad de clasificaciones que se ha propuesto en la literatura sobre los clasificadores, de la cual se mostró una pequeña porción en la sección 1.2.1 y se ejemplificó con la presentación de la propuesta de Supalla (1986), Zwitserlood (2003) decide seguir el análisis de Shepard-Kegl (1985) y McDonald (1982), quienes plantean la distinción de solo dos grupos dentro del conjunto de estos elementos. Uno de estos grupos está compuesto por las configuraciones manuales que refieren directamente a una entidad, y que, como se adelantó anteriormente, son conocidas como *entity classifiers* (estas configuraciones son llamadas *shape/object classifiers* por Shepard-Kegl 1985); y el otro, por las configuraciones manuales que refieren indirectamente a una entidad, es decir, por las llamadas *handling classifiers*. Un aspecto muy interesante de la decisión de Zwitserlood de adoptar este análisis es que no solo contribuye a simplificar la organización del conjunto de los clasificadores a partir de un criterio razonable, sino que, además, la distinción de estos dos subgrupos tiene un correlato morfosintáctico, pues la autora identifica que los *entity classifiers* solo aparecen en las construcciones verbales intransitivas y que los *handling classifiers* solo aparecen en las transitivas (2003: 328). Esta relación entre los subgrupos y el tipo de construcción verbal ha sido comprobada también en lenguas como la ASL, como veíamos al presentar el estudio de Benedicto y Brentari (2004) en la sección 1.2.2.4. En la LSP, a partir de la interpretación que resulta de contar con uno u otro tipo de clasificador en las construcciones, aceptamos esta vinculación.

Por otro lado, la investigadora analiza la clasificación propuesta por Supalla y propone que no todos los elementos que este autor considera como clasificadores deberían ser tomados como tales, ya que funcionan de forma diferente.

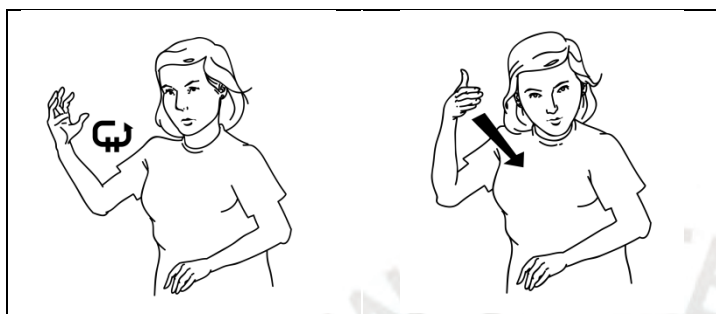
En primer lugar, de los cinco tipos de clasificadores que distingue este autor (y que fueron presentados en la sección 1.2.1), deja de lado a los *body classifiers* por dos razones. Por un lado, los distingue de los demás debido a que su estatus de clasificadores es puesto en duda por un conjunto de investigadores, quienes consideran que estos elementos son más bien una forma de *referential shift* (Zwitserslood 2012: 162). Morgan y Woll (2003), por ejemplo, en un estudio que realizan sobre el desarrollo de construcciones en las que participan los *body classifiers* en niños usuarios de la lengua de señas británica (BSL), identifican que este tipo de elementos es usado principalmente en contextos de *referential shift*, en los que “the signer uses his or her own body to refer to a shifted first person” (2003: 302) y que, más bien, parecen no ser empleados para la clasificación. Por esta razón, estos autores proponen no considerarlos como parte del sistema de clasificadores y cambiar la denominación utilizada para referir a ellos por la de *body location*, de modo que se evidencie su función y propiedades distintas (2003: 308). Por otro lado, una segunda razón por la que Zwitserslood no incluye a estos elementos en el conjunto de clasificadores es porque en su tesis la autora se centra en los clasificadores consistentes en configuraciones manuales, lo cual excluiría a este subtipo propuesto por Supalla incluso si se aceptara su naturaleza clasificadora (Zwitserslood 2003: 17; 24).

En segundo lugar, así como mostró que era necesario examinar todas las configuraciones manuales significativas que eran consideradas clasificadores y hacer una distinción entre aquellas que aparecían en los VELMs y aquellas que se usaban en otras construcciones, propone que se debe examinar también las distintas construcciones que se han considerado como verbos de movimiento, existencia y locación. Así, indica que se puede identificar tres tipos.

El primer tipo corresponde a los verbos que expresan el movimiento (por un camino), el cambio de orientación, la locación y la existencia de entidades en el espacio. A estos es a los que la autora denomina propiamente VELMs (2003: 326). En estos verbos, las configuraciones manuales empleadas se articulan simultáneamente con los demás elementos que forman la construcción verbal, y están vinculados con el argumento Tema del verbo, por lo cual representan a la entidad que se mueve, que está

siendo ubicada o que existe en un lugar del espacio señante<sup>16</sup>. En las siguientes figuras, se puede encontrar dos ejemplos de estos verbos. Por un lado, en (24), se puede ver que el señante introduce el referente (por medio de la seña AMBULANCIA) y luego articula el clasificador para entidades planas para referir a esta misma entidad en el evento de movimiento que está señando.


(24) LSP



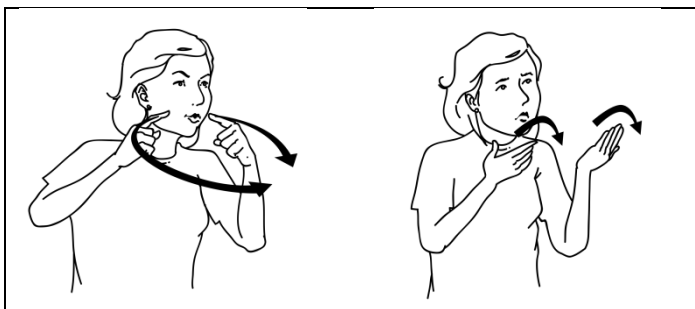
AMBULANCIA      LOC<sub>atrás</sub>-MOVER-LOC<sub>adelante</sub>-CL:

„La ambulancia llegó.“

Por otro lado, en (25), se puede observar que, al igual que en el caso anterior, se introduce el referente (por medio de la seña TORTA) y luego se articula el clasificador de manipulación de entidades grandes para representar el que el personaje de la historia mueve el objeto. Como se puede notar, tanto en un ejemplo como en el otro, la configuración manual representa el argumento Tema del verbo: en el primer caso, representa a la entidad que se desplaza, y, en el segundo, a la entidad que es desplazada.

<sup>16</sup> Siguiendo la propuesta de Zwitserlood (2003) y los resultados de los tests que Benedicto y Brentari (2004) aplicaron en las construcciones con configuraciones manuales clasificadoras (presentados en la sección 1.2.2.4) –que, de forma resumida, determinaron que el único argumento de los clasificadores de *whole entity* (esto es, los que representan directamente a los referentes) es un argumento interno y que los *handling classifiers* (los clasificadores que representan indirectamente a los referentes) tienen también un argumento interno además de uno externo y agentivo–, consideramos que las configuraciones manuales en los VELMs están vinculados al argumento Tema del verbo. Es importante notar, no obstante, que el comportamiento de la configuración manual , que permite incorporar la *MANERA* del movimiento por medio del meneo de los dedos seleccionados (de forma que, meneando estos dedos se puede indicar que la entidad se desplaza „caminando“) requiere de un estudio más pormenorizado, ya que la incorporación de movimiento en los dedos causa que en los tests de Benedicto y Brentari (2004) se lo considere dentro del grupo de los llamados por las autoras *bodypart classifiers*, lo cual significa que su único argumento es interpretado como externo y agentivo. Benedicto y Brentari (2004), por tanto, sostienen que esta configuración manual presenta dos formas en su data: una en la que los dedos se puede mover independientemente, que es considerada un caso de *bodypart classifier*, y otra en la que esto no es posible, que es considerada un *whole entity classifier*. Zwitserlood (2003), por su parte, indica que si bien las configuraciones manuales siempre están vinculadas al argumento Tema, el referente al que se vinculan puede ser también ser agentivo cuando se le añade el morfema de „in a walking manner“ („caminando“) (2003: 341). La autora se encuentra actualmente trabajando en una explicación a este caso contradictorio (comunicación personal, junio de 2018).

## (25) LSP



TORTA

2M: MOVER.IZQ-CL:✋

„Llevó la torta.“

Zwitserslood indica que en la literatura sobre las lenguas de señas se menciona que el referente debe ser introducido en el discurso antes de que se pueda emplear un clasificador para referirse a él, lo cual también es encontrado por ella en la NGT. Esta condición parece ser igualmente válida en la LSP, como se puede observar en (24) y (25). Sin embargo, la autora también reporta que hay algunas excepciones a esto, ya que es posible que, si el contexto ayuda a sobrentender el referente de un clasificador, no sea necesario explicitar el referente previamente. En otros casos, en condiciones especiales<sup>17</sup>, los señantes pueden explicitar el referente después de emplear el clasificador.

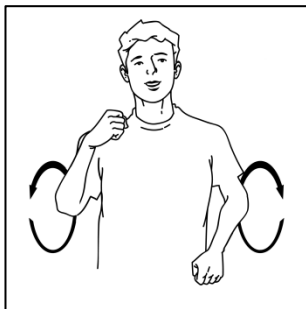
El segundo tipo de construcciones que involucran movimiento, existencia o locación al que Zwitserslood se refiere está conformado por los verbos que expresan la manera de movimiento de un referente. En estos verbos, podemos observar el empleo de configuraciones manuales que representan alguna de las partes del cuerpo de la entidad que se está desplazando, esto es, el empleo de los llamados *bodypart classifiers* por Supalla (los cuales, como mencionamos en líneas anteriores, correspondían a uno de los usos de las configuraciones manuales que fue descartado como clasificatorio por la autora). La manera de movimiento de la entidad referida es expresada con estos verbos por medio de la representación con los articuladores manuales del movimiento de los miembros (ya sea de las manos, los brazos, los pies, o las piernas) de esta. Son ejemplos de esto los que aparecen a continuación:

<sup>17</sup> Zwitserslood menciona que, por ejemplo, observó esto mientras realizaba tareas repetitivas de narración, en las que los señantes podían –en su renarración de la situación– representar a los referentes directamente con los clasificadores sin que fuera necesario volver a introducir a la entidad referida, ya que esto ya se había hecho en la narración anterior de la historia (2003: 144).

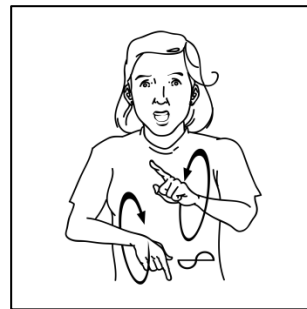
## (26) LSP





a. CAMINAR  
„Estaba caminando con  
pasos fuertes“





b. CORRER  
„Empieza a correr más  
rápido.“

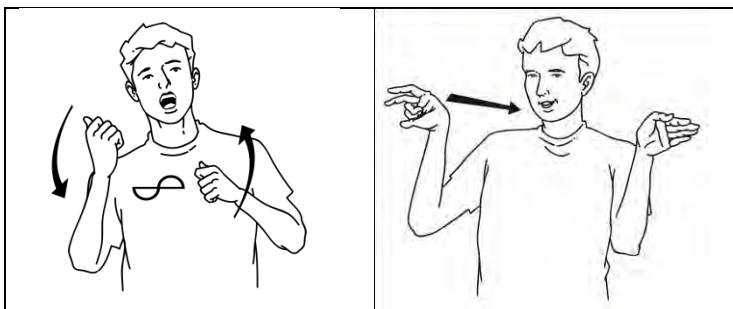


c. CORRER  
„Comenzó a correr.“

A pesar de que en los verbos de manera, al igual que ocurría con los VELMs en los que la configuración manual representaba directamente al objeto referido, los articuladores manuales se refieren a la entidad que está en movimiento, se puede encontrar diferencias importantes entre estos dos tipos de construcción. Zwitserlood destaca dos que considera centrales. La primera de ellas es que mientras que en los VELMs se puede representar el movimiento de la entidad desde un punto particular del espacio señante y/o hacia otro punto del mismo, esto no es posible de hacerse en los verbos de manera. Como se puede observar en los dos ejemplos siguientes, una vez que se ha establecido un locus para la entidad (o las entidades), que servirá como punto de partida o de fin para el movimiento, el verbo se articula tomando en consideración estos puntos en el espacio señante (y, por tanto, el movimiento se dirigirá hacia ellos o partirá desde ellos). Así, en (27), el señante articula la seña correspondiente para CARRO e inmediatamente después emplea la configuración manual  para representar directamente a este objeto y ubicarlo hacia un costado (el izquierdo) del espacio señante, a la vez que reintroduce en el discurso la participación en el evento del personaje del pulpo –que ya había introducido anteriormente con la seña correspondiente– a través de la configuración manual , que se desplaza hacia la posición donde se mantiene la configuración que representa al vehículo.

Por otra parte, en (28) ocurre algo similar: la señante introduce un referente (el juguete de un mono en una bicicleta o un triciclo) en (a) y (b) e instantes más tarde introduce un segundo referente en (c) (una puerta). Este, al igual que en el ejemplo anterior, queda representado directamente con una configuración manual () que es colocada hacia un costado del espacio señante, y a la cual el primer referente – representado con la configuración  – se dirige.

## (27) LSP

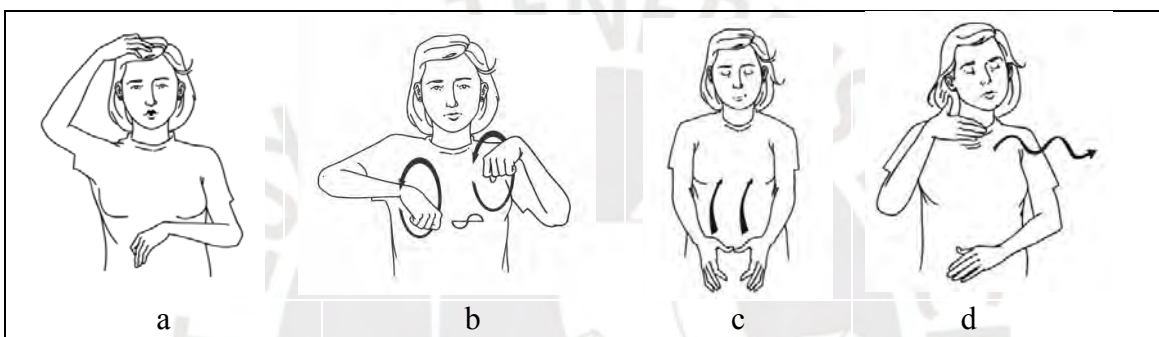


CARRO

MD: CM: -MOVER-LOC<sub>x</sub>  
 MI: LOC<sub>x</sub>-CL:

„Había un carro. (El pulpo) se acercó hasta él.“

## (28) LSP



a

b

c

d

MONO

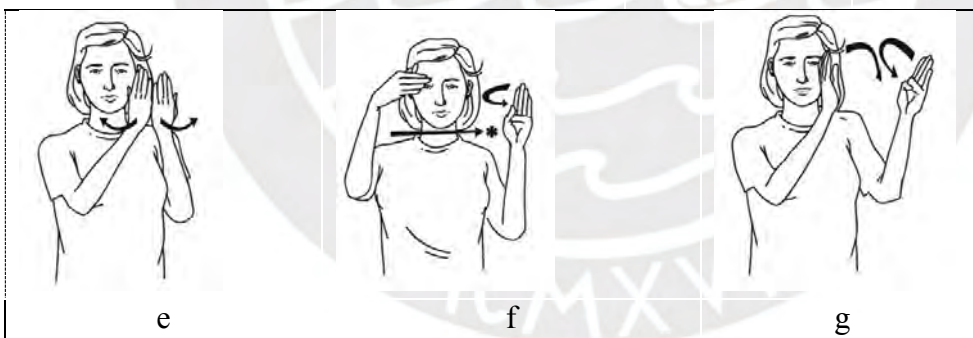
BICICLETA

2M: MOVER.

MD: MOVER.IZQ-CL:

HACIA.

SEÑANTE-CL:



e

f

g

PUERTA

MD: ROTAR.IZQ-CL: -LOC<sub>x</sub>  
 MI: X-CL:

MD: ROTAR-CL:

MI: ROTAR-CL:

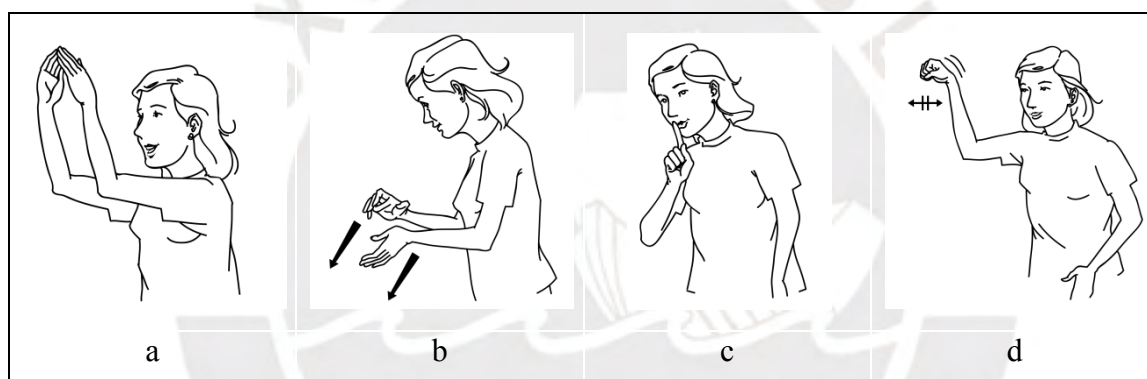
„Había un mono en una bicicleta. (La niña) lo levantó y el mono avanzó hacia la puerta, pero esta se cerró y el mono chocó contra ella.“

Este uso del espacio señante para indicar el camino de movimiento que realiza una entidad no es posible en los verbos de manera. Sin embargo, Supalla (1990) indica que en la ASL se puede encontrar en estos verbos (a los que él llama *locomotion verbs*) un *shortened path* significando la existencia de un camino del movimiento (1990: 144-146). Supalla, no obstante, menciona que en esta lengua este movimiento de los



articuladores manuales no concuerda con *loci* en el espacio señante que hayan sido asociados a nombres, lo cual Zwitterlood (2003) reporta como posible en la NGT. Según esta autora, los verbos de manera pueden presentar una indicación sobre el camino por medio del direccionamiento de las manos hacia un lado particular del espacio señante (2003: 167). Esta indicación, además, puede ser realizada no solo con los articuladores manuales, sino también con la participación del torso del señante, que se mueve en la dirección de las manos. Esta misma posibilidad se puede encontrar en la LSP, como se observa en el ejemplo siguiente, específicamente, en (29e). En (29) se puede ver que el señante señala el locus de la casa en el lado derecho del espacio señante y realiza el verbo de manera (CORRER en (e)) con el cuerpo dirigido hacia el lado contrario, indicando así que el personaje de la historia se desplaza alejándose de la vivienda:

(29) LSP

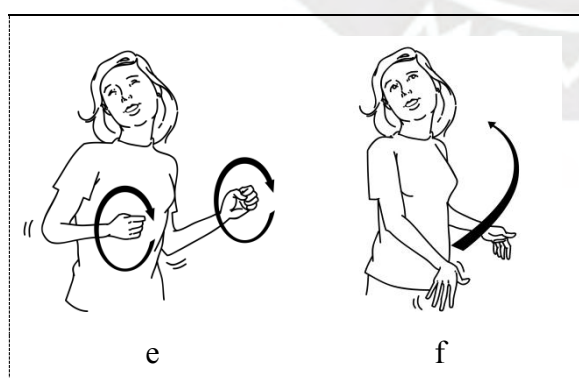


CASA

MD: CL: -  
MOVER.ABAJO.DER  
MI: CL: -  
MOVER.ABAJO.DER

SILENCIO

TOCAR.PUERTA



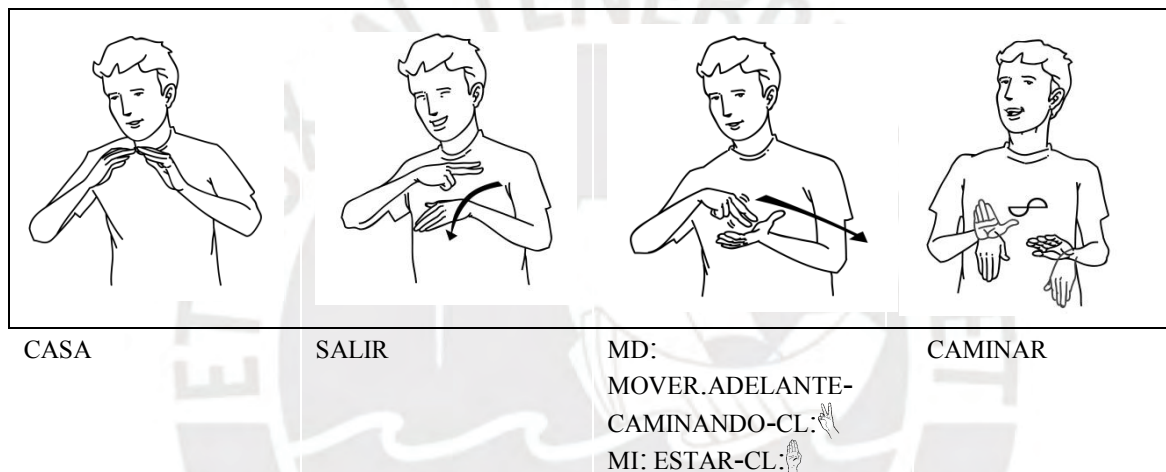
CORRER

MD: MOVER-CL:

„*Ahí está la casa y él está con su regalito. Lo pone silenciosamente, toca la puerta y se va corriendo.*“

La segunda diferencia que encuentra Zwitserlood entre los VELMs y los verbos de manera es que en estos últimos las configuraciones manuales que se emplean no parecen representar a ningún argumento del verbo. Las configuraciones manuales ciertamente son significativas, pues representan una parte del cuerpo del referente que participa en el evento de movimiento, pero no representan al referente en su totalidad. Si observamos, por ejemplo, (30), nos podremos dar cuenta de que en la seña correspondiente al verbo de manera CAMINAR lo que el señante quiere comunicar no es que hay dos entidades que se desplazan de arriba a abajo alternadamente, sino más bien que hay una sola entidad (una persona) que se desplaza moviendo sus dos pies alternadamente (esto es, caminando).

(30) LSP



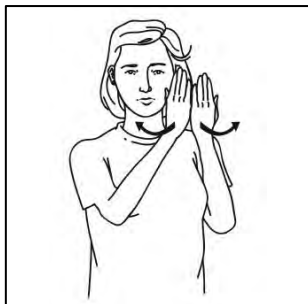
„(Alguien) salió de su casa a caminar.“

Si bien la configuración manual que aparece señada en ambas manos en este verbo bien podría referir en otro contexto a un objeto plano y horizontal que está en movimiento (por ejemplo, nos podríamos imaginar que los dos articuladores manuales refieren a sendas planchas de una máquina que aplana objetos, caso en el que sí podríamos afirmar que hay una vinculación entre las configuraciones y el argumento Tema del verbo), en este caso no hay lugar a dudas de que en el evento de movimiento solo hay un referente involucrado (cf. Zwitserlood 2003: 166-170). Por lo tanto, se puede postular que las configuraciones manuales en estos verbos parecen no tener una función clasificadora de los referentes, sino que sirven para enfatizar determinados aspectos de los eventos.


Al analizar estos elementos con mayor detenimiento, Zwitserlood se da cuenta de que la función que cumplen en ellos las configuraciones manuales no es muy distinta de

la que se observa en las señas „motivadas“, aquellas en las que, sin tratarse de verbos de existencia, movimiento y locación, aparecen configuraciones manuales que mantienen un grado de similitud con algún aspecto del referente involucrado, como la seña PUERTA, por ejemplo.

(31) LSP



PUERTA

En esta seña, ambas manos adoptan la configuración  y se encuentran una junta a la otra unidas por el borde de la palma del lado del dedo meñique, y se mueven girando sobre el eje vertical de las manos hacia los costados, como se ve en la imagen. Al observar esta seña, la referencia de la configuración manual en cada articulador a las hojas de una puerta es bastante clara. Además, las características físicas de las hojas de una puerta son compatibles con el grupo de entidades que esta configuración representa como clasificador (véase la sección 4.1.2), porque estas son también entidades planas. Sin embargo, así como en el caso de CAMINAR, la seña no representa un evento en el que dos entidades planas y verticales giran y se separan, sino a una sola entidad: a una puerta. En la construcción de este significado, son importantes tanto la configuración, como el movimiento giratorio específico y la posición de las manos. En vista de esto, la autora considera que ambas construcciones –los verbos de manera y las señas „motivadas“– son morfológicamente complejas.

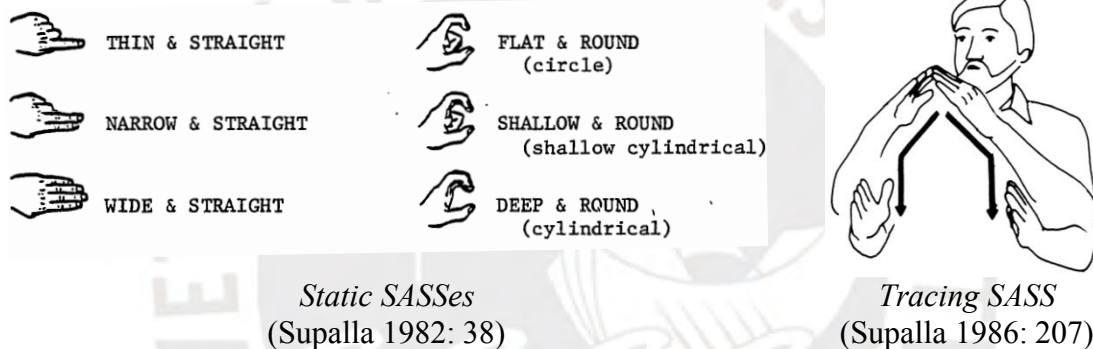
Es más, si reflexionamos sobre la estructura de señas como PUERTA, nos daremos cuenta de que los elementos que las componen (configuración manual, movimiento y/o lugar de articulación) no se encuentran realizados de forma independiente en ninguna otra seña ni parecen ser afijos. Zwitserlood comenta que, además, no parece ser el caso que alguno de ellos tenga una función flexiva o que de forma sistemática tenga mayor influencia que los otros en la determinación de la categoría de la seña. Por esta razón, plantea que el comportamiento de los distintos elementos constitutivos de estas señas parece ser el de raíces que se combinan simultáneamente, es decir, se puede analizar a



las señas „motivadas“ como compuestos de raíces (*root compounds*) (Zwitserslood 2003: 289). Esta propuesta de análisis, por las características presentadas que comparten las señas „motivadas“ y los verbos de manera, se puede extender a estos últimos.

Por último, el tercer tipo de construcciones que distingue Zwitserslood son los predicados que dan información viso-espacial sobre una entidad por medio de la referencia a las características de su forma y/o tamaño, es decir, los SASSes de Supalla.

Como se comentó en el capítulo anterior, este autor considera que el conjunto de los SASSes está conformado por dos subgrupos: los *static SASSes*, que consisten solo en una configuración manual; y los *tracing SASSes*, que, además de la configuración manual, también involucran movimiento del articulador. Algunos ejemplos de SASSes propuestos por Supalla se pueden observar a continuación:

(32) ASL



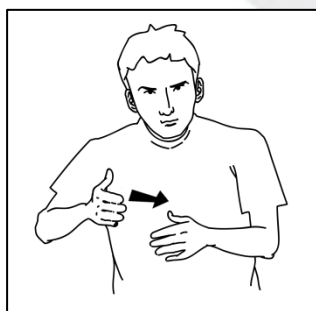
En los miembros del primer grupo, la sola configuración manual representa al referente. Así, si el objeto referido fuera, por ejemplo, una galleta, se podría usar la configuración manual *flat & round*; y si se tratara de un individuo, la configuración *thin & straight* articulada de forma vertical y hacia arriba. En cambio, en los *tracing SASSes*, la configuración por sí sola no representa al referente, sino que, con ella articulada en una o ambas manos, se traza el contorno del objeto referido, por lo cual, como indica Zwitserslood, es uno más de los elementos que contribuyen a formar el significado que es denotado por la forma trazada con el movimiento (2003: 152). De esta forma, la configuración manual empleada nos puede indicar, por ejemplo, si el objeto es delgado o grueso, o si es tridimensional o bidimensional, dependiendo de si se seleccionan uno o varios dedos (esta distinción se puede lograr, por ejemplo, empleando la configuración  o la configuración  para trazar el contorno de un objeto: en el primero de los casos, el objeto denotado será interpretado como bidimensional, mientras que en el segundo será interpretado como tridimensional).


Como se puede notar, tanto en los *static* como en los *tracing* SASSes las características de la configuración manual nos brinda información sobre algunos rasgos que poseen los referentes, observación que debió ser la que llevó a Supalla a postular que las configuraciones manuales significativas de los SASSes constan de más de un morfema, pues “each finger as well as the thumb and forearm is a possible morpheme which can combine in specifiable ways to form a handshape” (1982: 36). Según el investigador, cada una de las partes del articulador que participan en el SASS y se constituye en un morfema clasifica un aspecto de la estructura viso-geométrica de la entidad referida.

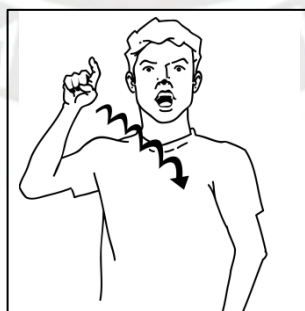
Zwitserslood sostiene que es necesario revisar la subclasificación propuesta por Supalla para esta categoría de clasificadores, ya que los dos tipos de SASSes no funcionan de igual forma y guardan distintos grados de relación con el resto de clasificadores. La autora identifica cuatro diferencias centrales entre los dos tipos de SASS.


La primera de estas diferencias se refiere al hecho ya mencionado de que, a diferencia de los *static* SASSes, en los *tracing* SASSes es necesario el movimiento de la(s) mano(s) con la configuración articulada para hacer referencia a la forma del objeto al que se alude. En los *static* SASSes, si bien el movimiento también es posible, este no es necesario. Cuando este tipo de SASS presenta movimiento, este se vincula con el desplazamiento que realiza o experimenta el objeto denotado, es decir, con la participación de la entidad en un evento de movimiento. Así ocurriría con cualquiera de las dos configuraciones manuales que se muestran a continuación:

(33) LSP



a. MOVER.ADELANTE-CL:   
„objeto plano y vertical se  
desplaza hacia adelante”



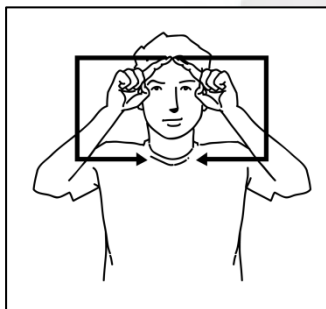
b. MOVER.ADELANTE -CL:   
„objeto se desplaza hacia  
adelante”

Si tomamos la primera de ellas (33a) y desplazamos hacia adelante la mano que está articulando la configuración manual significativa, entendemos que se refiere a un

evento en el que un objeto plano y vertical se desplaza hacia adelante („el carro avanza“), pero no que se está enunciando la existencia de un objeto plano y vertical que es, además, alargado. Algo similar ocurre en (33b). En este caso, la configuración manual representa a un objeto que se desplaza hacia adelante dando pequeños saltos, y no a un objeto largo y delgado con forma ondulante.

Sin embargo, esto mismo no ocurre cuando observamos el *tracing SASS* en (34), ya que nos daremos cuenta de que en este caso no hay dos entidades involucradas que se mueven por un camino determinado, sino más bien una sola entidad que se introduce en el discurso y cuya referencia se expresa indicando con ambas manos la forma que tiene este objeto. La comparación entre las primeras construcciones y la última nos permite notar que en los enunciados de (33) la configuración manual representa al objeto referido, que participa como argumento en un predicado verbal de movimiento, mientras que el enunciado de (34) se predica la existencia de un objeto que es referido por medio de la combinación de una configuración manual (en este caso particular, además, articulada en ambas manos) y un movimiento.

(34) LSP



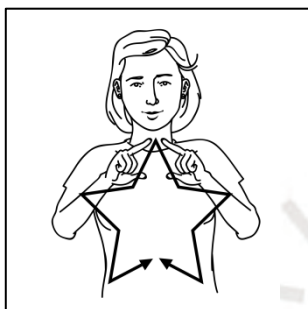
SER-ENTIDAD PLANA RECT  
„objeto rectangular“  
(VENTANA)

La segunda diferencia mencionada por Zwitserlood consiste en el hecho de que, como vimos en la anterior comparación, los *static SASSes* pueden aparecer en verbos de movimiento, pero no así los *tracing SASSes*. Si bien la autora propone esta distinción basada en sus datos de la NGT, las narraciones en LSP analizadas (provenientes de Rodríguez Mondoñedo et al. 2015) permiten observar este mismo comportamiento, ya que en ningún caso se pudo encontrar la participación de un *tracing SASS* en un verbo de movimiento.

La tercera diferencia se manifiesta en el uso que se le da a las dos construcciones, ya que con los *tracing SASSes* se puede dar con mayor precisión información sobre las

características formales de los objetos referidos (por ejemplo, si se trata de un objeto con forma de estrella, como se ve en (35)), lo cual no es posible de realizar en la misma medida con los *static SASSes*. En vista de esto, Zwitserlood afirma que los *tracing SASSes* parecen especificar a los referentes en vez de clasificarlos, lo cual también se evidencia en el hecho de que se puede delimitar un inventario de los *static SASSes*, pero los *tracing SASSes* “form an open class with an infinite number of elements” (2003: 158).

(35) LSP



SER-ENTIDAD PLANA CON FORMA DE ESTRELLA  
 „Hay un objeto (un cojín) con forma de estrella“

Por último, la cuarta diferencia se encuentra en la distribución de las construcciones. Como se ha visto en las dos diferencias anteriores, los *tracing SASSes* no pueden aparecer en los verbos de movimiento. Sí pueden hacerlo en los verbos de locación, aunque su combinación con estos verbos no es necesaria (Zwitserlood 2003: 161). Mientras que los *static SASSes* representan a entidades que existen, están ubicadas en un lugar específico o se mueven (o son movidas), los *tracing SASSes* parecen funcionar más bien como modificadores que especifican la forma del objeto referido.

En vista de estos cuatro aspectos que distancian significativamente a estos dos tipos de construcciones, Zwitserlood propone considerar solo a los *static SASSes* en el conjunto de clasificadores, y tomar a los *tracing SASSes* como elementos lingüísticos distintos. Para evitar confusiones terminológicas, llama *contour signs* a estos últimos. Además, la autora explica que en la literatura se ha distinguido a los *static SASSes* de los *semantic classifiers*, principalmente porque algunos autores sostienen que los primeros tienen estructura morfológica interna y pueden combinarse con otros clasificadores de formas que no son posibles con los segundos (cf., por ejemplo, Supalla 1982, 1986). Sin embargo, Zwitserlood identifica que en la NGT ninguna de estas dos diferencias se aplica, ya que, por un lado, ni los *static SASSes* ni los *semantic classifiers*

muestran en la NGT ser morfológicamente complejos, y, por otro, no parece haber ninguna restricción para la combinación de los clasificadores entre sí. Por esta razón, opta por utilizar el término *entity classifiers* para referirse a los elementos que conformaban estos dos subgrupos en la literatura anterior.

Si bien es cierto que, como se mencionó anteriormente, no hay un consenso acerca de la tipificación de los clasificadores en las lenguas de señas, consideramos que la propuesta de Zwitserlood (2003) se rige por criterios sencillos que permiten reanalizar propuestas como la de Supalla (1986) y delimitar con mayor claridad las construcciones en las que se puede considerar que hay participación de clasificadores. En la tabla 1 se muestra una comparación entre las categorías planteadas por Zwitserlood y las de Supalla:









**Tabla 1. Comparación de las categorías de clasificadores planteadas por Zwitserlood (2003) y las propuestas por Supalla (1986)<sup>18</sup>**

Zwitserlood (2003)	<i>Entity classifiers</i>	<i>Handling classifiers</i>	Otros elementos lingüísticos
Supalla (1986)	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>static SASSes</i></li> <li>• <i>semantic classifiers</i></li> <li>• algunos de los <i>instrument classifiers (tool classifiers)</i></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• algunos de los <i>instrument classifiers (instrumental hand classifiers)</i></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• <i>body classifiers</i> (algunos investigadores indican que son una forma de <i>referential shift</i>)</li> <li>• <i>bodypart classifiers</i> (Zwitserlood: <i>root compounds</i>)</li> <li>• <i>tracing SASSes</i> (Zwitserlood: <i>contour signs</i>)</li> </ul>

Cabe notar que en la LSP, a pesar de que seguimos la propuesta de Zwitserlood (2003) tanto sobre los elementos que pueden ser considerados *clasificadores* como sobre la doble división al interior del conjunto de estos (esto es, sobre la posibilidad de distinguir de entre sus elementos la existencia de *entity classifiers* y *handling classifiers*), es posible encontrar ejemplos de todas las categorías propuestas por Supalla. Esto se puede comprobar a partir de algunos casos representativos de cada una de estas que se encuentran a lo largo del presente texto, a los que remitimos a continuación. En el grupo de los *entity classifiers*, por ejemplo, se puede encontrar

<sup>18</sup> La comparación está inspirada en la establecida en la tabla 1.1. de Schembri (2003), que trata de proporcionar una visión unificada de las distintas propuestas de clasificación hechas en la literatura sobre las lenguas de señas.



realizaciones de los *static SASSes* en las ilustraciones de (43) sobre el empleo de la configuración manual  para representar directamente a objetos y en las de (47) y (48), que ejemplifican esta misma función en la configuración  de los *semantic classifiers*, en las ilustraciones de (41) sobre el empleo de la configuración manual  y en la de (49) sobre el uso de la configuración ; y de los *tool classifiers*, en la ilustración de (57b), en la que se emplea la configuración  para representar directamente al pelador de papas. Por otro lado, con respecto a los *handling classifiers*, se puede observar algunos ejemplos en las ilustraciones de (56), en las que se muestra el empleo de la configuración manual  para representar indirectamente objetos, y en las de (58), en las que se emplea la configuración  con esta misma función. Por último, también podemos encontrar en la LSP ejemplos de los elementos lingüísticos dejados de lado por Zwitserlood en su tipificación de los clasificadores. Así, en (61b) podemos encontrar un caso del denominado *body classifier* por Supalla, en el que el señante emplea la configuración manual  en la mano derecha y representa el ataque a otra persona con un cuchillo tomando su propio cuerpo como si se tratara del cuerpo del atacado (por lo cual se puede observar, por ejemplo, que la mano izquierda del señante está en una posición de defensa); en las ilustraciones de (26) podemos encontrar tres configuraciones manuales distintas empleadas como *bodypart classifiers*; y, finalmente, en (34) y (35) se puede observar dos casos de *tracing SASSes*.

### 2.2.2. Los clasificadores como marcas de concordancia

El punto de partida de la propuesta de Zwitserlood es el hecho que observamos al presentar el análisis de Benedicto y Brentari (2004) (en la sección 1.2.2.4) de que los clasificadores se encuentran vinculados sistemáticamente con los sujetos de los predicados intransitivos y los objetos de los predicados transitivos, es decir, con el argumento que recibe el rol Tema. La autora hace notar, además, que estas configuraciones manuales hacen posible en las lenguas de señas que no sea necesario hacer mención explícita de los referentes, ya que gracias a ellas se puede conservar la referencia a lo largo del discurso. Tomando como base estas dos ideas, propone que los clasificadores son marcas de concordancia. Como vimos en líneas anteriores, en los estudios sobre las lenguas de señas es bastante conocido el amplio uso del espacio señante para establecer concordancia con los argumentos verbales, por lo que el planteamiento de Zwitserlood (y de autores anteriores a ella, como Supalla 1982, 1986;

y Glück y Pfau 1998) de que los clasificadores son marcas de concordancia constituiría un sistema de concordancia adicional en estas lenguas (Zwitserslood 2003: 182).

Zwitserslood fundamenta su hipótesis de que los clasificadores son marcas de concordancia estableciendo un paralelo entre ellos y los sistemas de concordancia de clases nominales, ya que, si bien afirma que los clasificadores comparten muchas características con los sistemas de clasificadores verbales de las lenguas orales (cf. Zwitserslood 2012), considera que, en cuanto a su función, los clasificadores de las lenguas de señas son más parecidos a los sistemas de clases nominales (2003: 183).

Una comparación con las características prototípicas de los sistemas de concordancia de clases nominales revela que, efectivamente, estos rasgos son en buena cuenta compartidos por ambos sistemas. Entre otras características, los elementos de concordancia de ambos sistemas están vinculados con los argumentos del verbo, sirven para mantener la referencia a lo largo del discurso, usualmente es obligatoria su presencia y los sistemas poseen una cantidad limitada de clases. Los matices diferentes que poseen los clasificadores en las lenguas de señas –como el que la variación en la selección de una configuración u otra para representar a una entidad es altamente probable o el que estén presentes solo en un tipo de verbos, y no en todos, como se describe para los sistemas de clases nominales– se pueden explicar por la naturaleza de las lenguas de modalidad signada y por las características de las configuraciones manuales y la estructura de los verbos en estas lenguas. Por esta razón, Zwitserslood mantiene que esta vinculación es válida.

Para poder explicar la manera en que se da esta concordancia entre los clasificadores y los argumentos Tema de los verbos, se hace imprescindible proponer rasgos que permitan darle estructura a este sistema, ya que, como se mencionó con respecto a la concordancia en el espacio señante, la teoría lingüística concibe a las marcas de concordancia como conjuntos de rasgos- $\phi$ .

En vista de que hasta el momento de su investigación, Zwitserslood no tiene conocimiento de ninguna sistematización de los rasgos en los sistemas de clases nominales (suele emplearse números para referirse a cada una de ellas) y tomando en cuenta de que en este sistema de concordancia tampoco parecen ser relevantes los rasgos de persona y número, la autora propone una formalización de los rasgos que sí serían relevantes. De esta forma, plantea tres tipos de especificación de rasgos (cf. Zwitserslood 2003: 192):







- a) rasgos que indican animacidad y posesión de extremidades (*leggedness*);
- b) rasgos que indican la forma; y
- c) rasgos que indican la cantidad de control ejercido por la entidad que manipula a otra.



El conjunto de rasgos que propone para cada tipo de especificación se muestra en la siguiente tabla:



**Tabla 2. Conjunto de rasgos del sistema de clasificadores propuesto por Zwitserlood (2003)**

	Animacidad y posesión de extremidades	Forma	Control
<b>Entity classifiers</b>	[animado] [con piernas]	[±recto] [±pequeño]	
<b>Handling classifiers</b>		[±plano] [±volumen]	[control]



En primer lugar, en la primera columna se muestran los rasgos [animado] y [con piernas], que solo son relevantes para los *entity classifiers*. Tal como sus nombres lo indican, el primero de estos rasgos se refiere a la animacidad que posee determinado referente nominal, mientras que el segundo denota la especificación de que el referente posee extremidades con las que se desplaza, caso en el que se hace posible que, además, en la construcción se indique la *MANERA* del movimiento („caminando“, „corriendo“, etc.) por medio del movimiento de los dedos seleccionados.

Con respecto a la segunda columna, los rasgos de forma son importantes tanto en los *entity classifiers* como en los *handling classifiers*. El rasgo [±recto] permite hacer, por ejemplo, la distinción entre las configuraciones manuales  ([+recto]), que en la LSP puede representar directamente a entidades con extremos rectos, como una hoja de papel o una puerta, y  ([-recto]), que puede representar directamente a entidades esféricas como bolas o verduras esféricas. El rasgo [±pequeño], por su parte, permite, dentro del conjunto de los *entity classifiers* de la LSP, denotar el tamaño reducido de las entidades por medio de las configuraciones  y , frente al resto de configuraciones, en las que este rasgo no es relevante. El rasgo [±plano] hace posible distinguir entre configuraciones como , en la que la entidad que se representa indirectamente es necesariamente plana, como un papel, por ejemplo; y , que representa de esta misma manera a entidades que se caracterizan por una mayor dimensionalidad, como una caja

o una canasta. Por último, el rasgo [ $\pm$ volumen] nos permite distinguir configuraciones que se emplean para representar entidades concebidas como bidimensionales de aquellas que indican más bien la tridimensionalidad del referente. Este es el caso, por ejemplo, de las configuraciones , que puede representar en la LSP a un lente, una galleta o una nave espacial, y , que se emplea para representar a vasos o botellas.

En la última columna, el rasgo [control] solo es relevante para los *handling classifiers*, y se refiere precisamente al grado de control ejercido en el objeto durante su manipulación. Esto permite distinguir, por ejemplo, un evento en el que se sujeta una taza por el asa, caso en el que se emplearía la configuración  ([+control]), de otro en el que se sujeta todo el cuerpo de esta, caso en el que se emplearía la configuración  ([-control]).

Para cada una de las configuraciones manuales clasificadoras que identifica en la NGT, Zwitserlood propone una matriz de rasgos. Veamos un ejemplo de cada tipo de clasificador, los cuales nos servirán para ejemplificar la estructura que la autora propone:

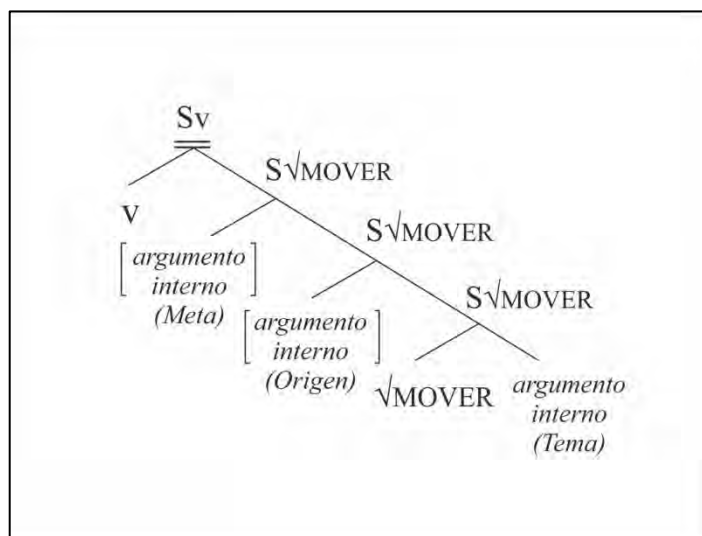
- (36) a.   $\leftrightarrow$  [+recto, +plano, +volumen] NGT  
 b.   $\leftrightarrow$  [+recto, -pequeño, +plano, -control]

Con respecto a la estructura de los VELMs, Zwitserlood indica que considera que estos son básicamente raíces inacusativas, siguiendo los resultados del estudio de Benedicto y Brentari (2004)<sup>19</sup>.

En estos verbos, además del argumento interno obligatorio seleccionado por ellos, se puede añadir opcionalmente uno o dos argumentos internos adicionales con información locativa, como se puede observar en la figura 2 a continuación:

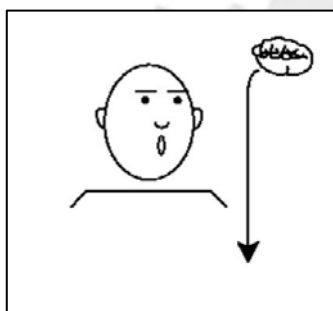
<sup>19</sup> Como se vio en la sección 1.2.2.4, estas autoras concluyen en su estudio que las construcciones en las que aparecen los *whole entity classifiers* (es decir, los *entity classifiers*), el único argumento es interno, ya que son instanciaciones del núcleo funcional  $f_2$ ; mientras que en aquellas en las que aparecen los *handling classifiers*, hay un argumento interno y uno externo y agentivo, ya que son instanciaciones del núcleo funcional  $f_2$  y tienen, además, una proyección adicional  $Sf_1$  (2004: 778-779).

**Figura 2. Derivación hasta Sv**  
(adaptado de Zwitserlood 2003: 206, fig. 3)



La autora propone como ejemplo para ser analizado el siguiente enunciado de la NGT:

(37) NGT



LOC<sub>shelf</sub>←MOVE.DOWN-CL:☞

„The book falls down from the shelf.“



(„El libro se cae desde el estante“)



(Zwitserlood 2003: 206, ej. 6)


En este enunciado, vemos que se encuentran expresados los dos sistemas de concordancia que tienen las lenguas de señas: LOC<sub>shelf</sub> hace referencia a un punto específico establecido en el sistema de concordancia en el espacio señante, mientras que CL:☞ hace referencia a un tipo de entidad determinada, a saber, una entidad plana.

Siguiendo lo mencionado con respecto a la estructura de los VELMs que propone la autora, en este caso, junto con la raíz de movimiento (√MOVER) se ensamblaría el argumento interno Tema, y, además, adicionalmente, se ensamblaría un argumento interno de Origen con la información sobre el punto de partida del movimiento. En vista de que no es necesario añadir un segundo argumento interno adicional con información

locativa sobre la meta del movimiento, se ensambla el nodo categorial (v) y se envía la derivación a PF y LF y a la Interfaz Conceptual, como se explicó anteriormente (esto se puede ver a continuación en la Figura 3a). En este punto, se da la materialización de la raíz de movimiento (Figura 3b). Posteriormente, se ensamblan los nodos de concordancia empezando desde el argumento más interno en la construcción (Figura 3c). Se envía nuevamente la derivación a PF y LF y se da la materialización de las marcas de concordancia. De acuerdo con el orden en el que se ensamblaron los nodos de concordancia, el primer argumento al que se debe insertar un ítem de vocabulario es el argumento Tema („el libro“).

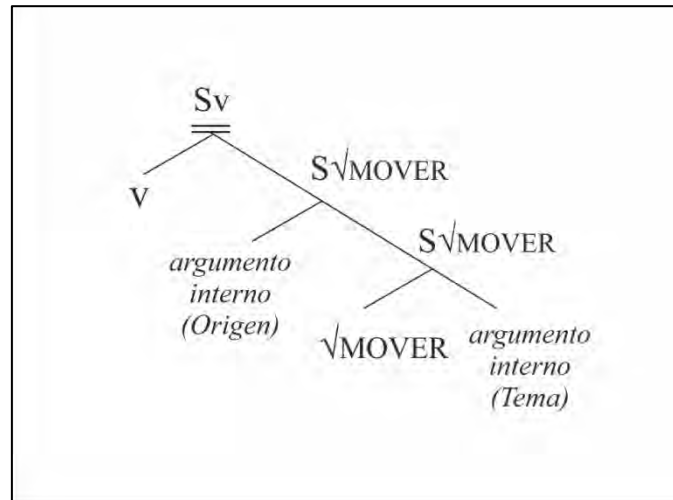
Ya que hemos afirmado al inicio de la presente sección que, con la propuesta de que los clasificadores son marcas de concordancia, habría dos sistemas de concordancia en las lenguas de señas, cuando llega el momento de insertar los ítems de vocabulario indicados para cada argumento, Zwitserlood indica que es necesario considerar que cada uno de ellos tiene, en consecuencia, los dos tipos de especificaciones: tiene especificados rasgos propios del sistema clasificatorio y, además, rasgos de *locus*, como se puede ver en (38). En comparación con los rasgos que se propuso en (36) para las configuraciones manuales  y , se podrá notar que, tal como se mencionó en la sección 2.1.2 sobre la propuesta de la Morfología Distribuida, cuando los ítems posibles de inserción entran en competencia, se encuentran subespecificados:

- (38) a.  ↔ [+recto, +plano, +volumen] NGT  
 b.  ↔ [+recto, +plano] / [+voz]  
 c. [*loc*<sub>shelf</sub>] ↔ [+*loc*<sub>x</sub>]  
 d. [*loc*<sub>book</sub>] ↔ [+*loc*<sub>y</sub>]

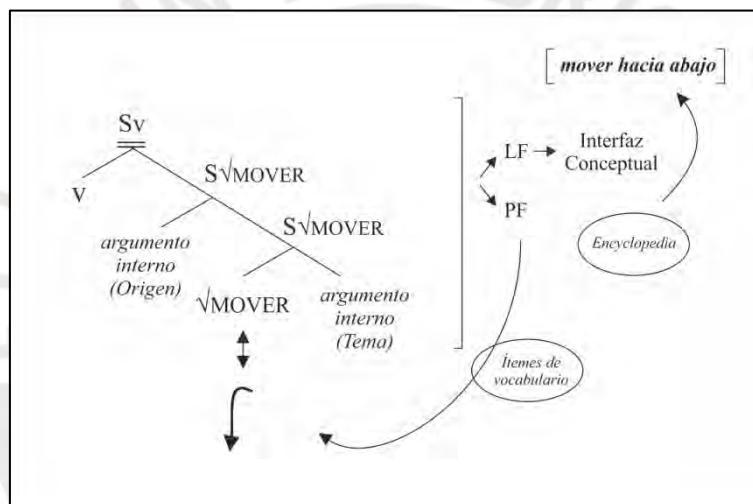
Al ser los rasgos de las marcas de concordancia clasificadoras (en (38a))<sup>20</sup> más específicos que los de las marcas de concordancia de *locus*, se materializa la configuración manual  de acuerdo con el *Subset Principle* (presentado en la sección 2.1.2). El argumento Origen podría, en principio, materializarse también como una configuración manual. Sin embargo, como la seña ya ha sido especificada para la configuración manual al materializar el argumento Tema, se provocaría un choque de rasgos, por lo cual se inserta el marcador de *locus* (Figura 3d).

<sup>20</sup> Nótese que los rasgos especificados en (38a) corresponden tanto al argumento „el libro“ como al argumento „el estante“, ya que los dos comparten similar constitución física.

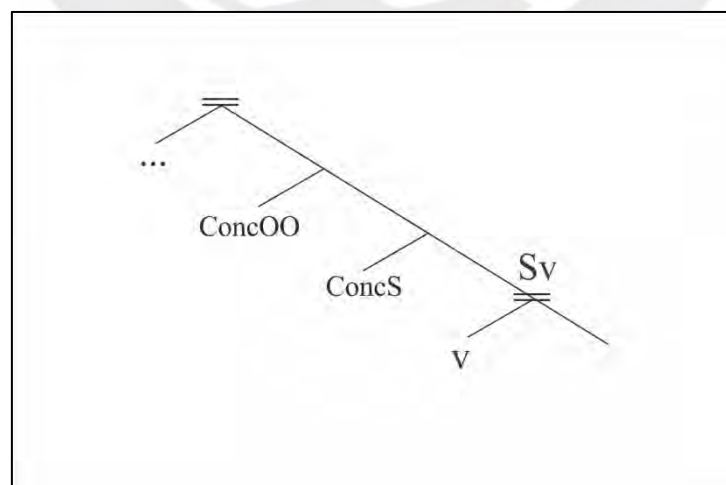
**Figura 3. Derivación hasta los nodos de concordancia**



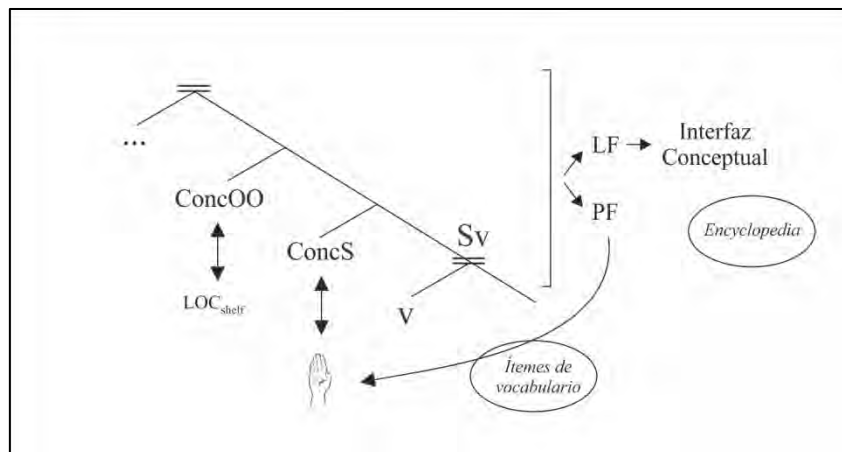
a. Derivación hasta el nodo categorial



b. Materialización de la raíz de movimiento






c. Inserción de los nodos de concordancia



d. Materialización de los nodos de concordancia

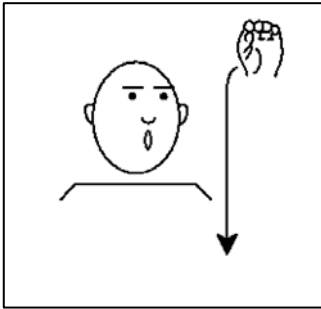
Un proceso similar ocurre en el caso de la derivación de los *handling classifiers*, solo que en este caso, es necesario el ensamble de un argumento externo. Zwitserlood, siguiendo su asunción de que los VELMs son raíces inacusativas, menciona que es necesario el ensamble de un nodo de voz, que permita a su vez que se inserte este argumento agentivo en la estructura. La derivación de las estructuras de las construcciones con *entity classifiers* y con *handling classifiers*, por tanto, sería igual hasta la materialización de la raíz de movimiento (que se muestra en la Figura 3b), punto a partir del cual se diferencian por la inserción de este nodo de voz.

Si tomamos como ejemplo el enunciado de la NGT en (39), la derivación sería como se muestra en la Figura 4a. Una vez que se ha ensamblado el nodo de voz junto con el argumento externo Agente, se prosigue la derivación con la inserción de los nodos de concordancia.

En la inserción de los ítemes de vocabulario, como en el caso anterior, se sigue el orden de los nodos, por lo cual el primer argumento en recibir un ítem es el argumento interno Tema. En esta ocasión, no obstante, la presencia del nodo de voz constituye un contexto en el que, al entrar en competencia las configuraciones manuales clasificadoras  y  (cuyos rasgos se pueden encontrar en (38a) y (38b), respectivamente), se prefiere la inserción de la segunda, que está más especificada, pues está determinada para aparecer en el contexto de un rasgo [+voice], lo cual no ocurre con la primera. En la Figura 4c se puede observar la inserción del ítem ganador (.



(39) NGT



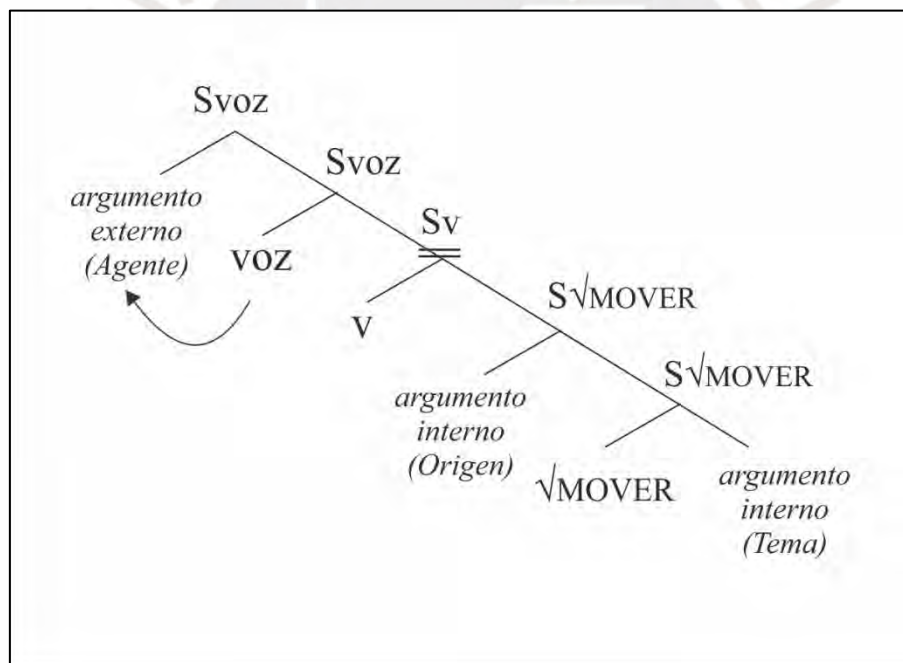
X-LOC<sub>shelf</sub>-MOVE.DOWN-CL: 

„(Someone) takes the book down from the shelf.“

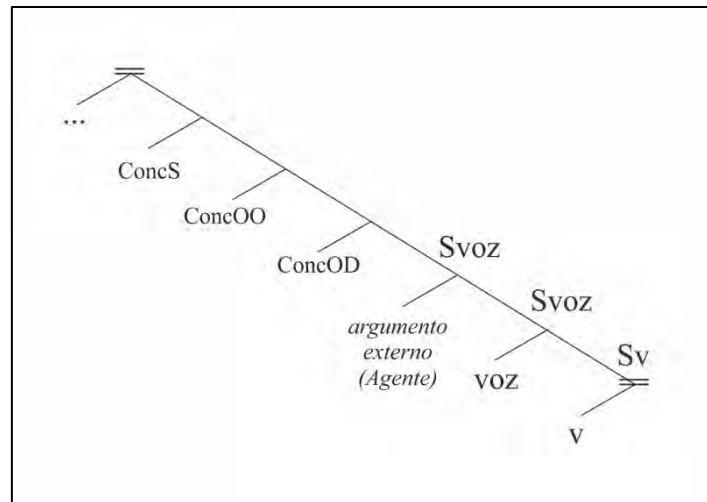
(„(Alguien) baja el libro del estante.“)

(Zwitserslood 2003: 210, ej. 8)

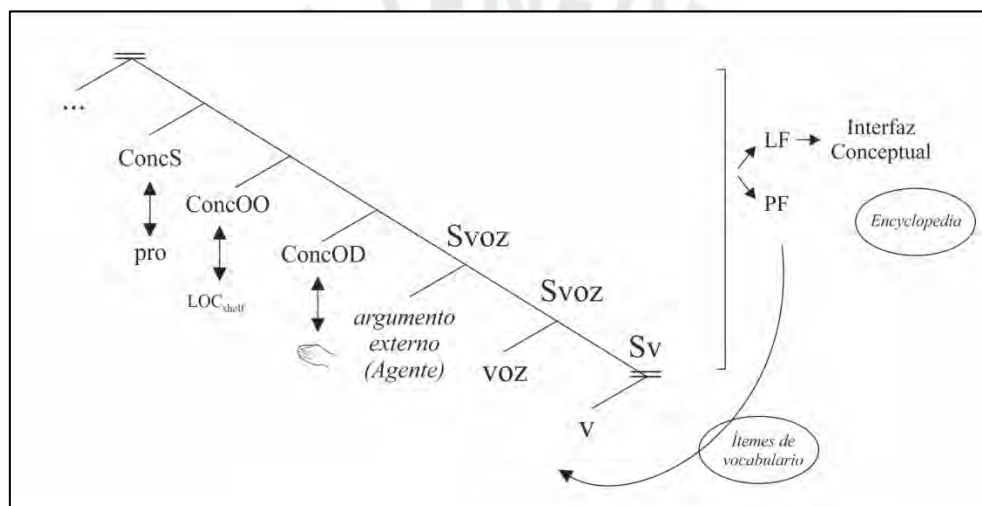
**Figura 4. Derivación de la construcción en (39) desde la materialización de la raíz de movimiento (desde la Figura 3b)**



a. Inserción del nodo de voz



b. Inserción de los nodos de concordancia



c. Materialización de los nodos de concordancia

A partir de lo expuesto, se puede ver que para Zwitserlood (2003) los VELMs consisten en un movimiento (o no movimiento) del articulador manual, que aparece necesariamente junto a una configuración manual clasificadora, que da información sobre el referente involucrado en el predicado, y a un lugar de articulación, por lo cual “an analysis of the movement of the predicate as the root and the hand configuration as an agreement marker is preferable over an analysis in which the latter is analysed as a stem or root” (2003: 218).

Como se mencionó al inicio de la presente sección, Zwitserlood plantea que las configuraciones manuales que aparecen en señas distintas de los VELMs (en los *frozen signs*) y parecen ser significativas lo son en realidad. El proceso por el cual se forman estas señas –a las que, como se mencionó, la autora llama *root compounds*– es el mismo

que el expuesto para los VELMs, con la diferencia de que mientras en estos los nodos en los que se insertan los rasgos fonológicos son ensamblados sobre el nodo categorial (y, por lo tanto, funcionan como elementos flexivos), en los primeros, los raíces que se materializarán con los rasgos fonológicos especificados (en cuanto son raíces) son ensambladas por debajo del nodo categorial. Remitimos a su investigación para una explicación exhaustiva de las consecuencias del entorno sintáctico en el que los dos tipos de construcciones se derivan y una interesante comparación entre las dos derivaciones.


Habiendo presentado la propuesta de análisis estructural de los predicados de clasificador que sostiene Zwitterlood (2003), anotamos a continuación algunos puntos que nos parece necesario revisar en su hipótesis, ya que observamos en ella algunos aspectos que, si bien como elementos que constituyen junto con otros el planteamiento de la autora explican -todos como conjunto- el fenómeno de los clasificadores en las lenguas de señas, están basados en asunciones cuyos fundamentos no son claros o que complejizan el análisis innecesariamente.

En primer lugar, la autora propone que cuando se ensambla el nodo categorial y se realiza el primer envío de la derivación a PF y LF, solo se materializa la raíz de movimiento. Sin embargo, no encontramos explicación para esto, ya que lo esperable debería ser que, al haberse ensamblado previamente los argumentos con sus rasgos, la materialización sea tanto del movimiento como de la configuración manual y la locación.

Por otro lado, la propuesta de que todos los argumentos poseen especificaciones de rasgos de ambos sistemas de concordancia (el sistema de concordancia en el espacio y el de concordancia clasificatoria) y que es en la competencia que se realiza durante la inserción de los ítems léxicos que se determina qué sistema de rasgos se materializará es sumamente interesante. No obstante, se puede observar, como la misma autora lo menciona, que en todos los casos el argumento Tema seleccionará el ítem del sistema clasificatorio. Además, los argumentos locativos necesariamente deben materializarse como *loci* en el espacio señante. Esto último también fue notado por Zwitterlood posteriormente, y en Zwitterlood (2008) propone que los argumentos de Origen, Meta y Locación solo están conectados con los rasgos de *locus*. Por lo tanto, consideramos que la elección del sistema de rasgos que se empleará en cada caso no depende del resultado

de la competencia entre los ítemes candidatos durante la inserción (resultado que siempre sería el mismo), sino del rol que el argumento recibe en la estructura.

Un tercer punto a considerar es la inclusión de un nodo de voz en la estructura de las construcciones con *handling classifiers*, que contribuía, en la propuesta de Zwitterlood, a la interpretación transitiva de la construcción, y, por ende, a la selección de este tipo de clasificador en lugar de uno de *entity*. Sin embargo, consideramos que no es necesario proponer la inserción de este nodo, pues la sola presencia del nodo categorial permite dar cuenta de la transitividad del predicado verbal (postulando que en el caso de los predicados verbales transitivos, el nodo categorial es una v-pequeña transitiva, y que no lo es en los demás predicados).

En la misma línea del punto anterior, si bien en todos los casos el clasificador se encuentra vinculado directa o indirectamente con el argumento Tema, en los *handling classifiers* hay una relación igualmente clara con el agente de la manipulación. La solución de Zwitterlood (2003) de plantear la presencia de nodo de voz que explique la variación no parece ser suficiente para dar cuenta de esto. Además, como veremos cuando presentemos el inventario, en la LSP se ha identificado una configuración manual que es empleada para representar indirectamente a los objetos (la configuración  –cuya descripción se puede encontrar en la sección 4.1.15– empleada cuando el agente manipulador es un ave) y que no solo adopta la forma de la manipulación de objetos, sino que presenta características propias del articulador del agente.

Por último, en el caso de los eventos de existencia o locación, consideramos que es necesario postular la obligatoriedad de al menos un argumento interno locativo en la estructura de estas construcciones verbales.

Los puntos mencionados se tomarán en cuenta en el capítulo 5 cuando propongamos la aplicación de la propuesta de análisis de Zwitterlood (2003) al sistema de clasificadores de la LSP.

### 3. Metodología

En este capítulo se presentará la metodología seguida en las distintas etapas del estudio que se desarrolló para poder proponer un inventario de los clasificadores en la LSP.

Como se podrá suponer a partir de lo expuesto en los capítulos anteriores, para la presente investigación era necesario contar con un corpus de enunciados o narraciones en LSP en los que se pudiera encontrar verbos que involucraran la existencia, movimiento y locación de entidades. Para lograr ello, se recurrió a dos métodos de trabajo, cada uno de los cuales constituyó, además, una etapa delimitada dentro del desarrollo del estudio. En las siguientes secciones, presentaremos el procedimiento que se siguió en la primera etapa de análisis de corpus de la LSP (sección 3.1), el proceso de elaboración de un instrumento de preguntas basado en la información obtenida en este primer momento de la investigación y su aplicación en sesiones de entrevista a usuarios de la LSP (sección 3.2), mencionaremos brevemente las características más relevantes de las personas que participaron directa o indirectamente en la investigación (sección 3.3) y, finalmente, comentaremos algunas de las dificultades que se presentaron durante el estudio y las soluciones que se les dio.

#### 3.1. Primer análisis de corpus de la LSP

El punto de partida de la presente investigación en cuanto al corpus de datos analizado en ella fue un conjunto de grabaciones de narraciones creadas por usuarios de la LSP. Estas forman parte de un conjunto mayor de datos que fue recogido en el marco del proyecto 58 de la Dirección de Gestión de la Investigación de la Pontificia Universidad Católica del Perú, y se encuentra disponible en el Archivo Digital de Lenguas Peruanas de la misma universidad (Rodríguez Mondoñedo et al. 2015).

Si bien la colección de la LSP en el Archivo está compuesta por datos de veinticuatro usuarios de la LSP que participaron en cuatro sesiones de entrevista de dos horas cada una, para el análisis solo se consideró las grabaciones de diez señantes<sup>21</sup> correspondientes a la segunda sesión de trabajo, que giró en torno a la construcción de historias. Esta sesión constó de dos momentos: en la primera parte, se les presentó a los colaboradores un conjunto de 55 tarjetas (material realizado por Sardinha 2011 y

---

<sup>21</sup> Se puede encontrar la información sobre los señantes cuyas narraciones fueron analizadas en la sección 3.3.

disponible en la web<sup>22</sup>) y se les solicitó que seleccionaran una tarjeta con un personaje y unas cuantas tarjetas con acciones representadas en ellas y que con ellas articularan un relato coherente. En un segundo momento, se les presentó a los señantes dos cortos animados –*Oktapodi*, que narra los esfuerzos de dos pulpos de un acuario por permanecer juntos luego de que uno de ellos es vendido, y *Alma*, que cuenta la historia de una niña que quiere conseguir de una tienda de muñecas una que es idéntica a ella– y se les pidió que narraran las historias. En total, el tiempo de grabación analizado en esta primera parte es de alrededor de cinco horas.

Las ocurrencias de configuraciones manuales con función clasificadora encontradas en el análisis de las grabaciones fueron registradas y sistematizadas, lo cual permitió elaborar una primera propuesta tentativa de inventario de clasificadores de la LSP y de su comportamiento. Varias de las configuraciones manuales identificadas aparecieron frecuentemente, con un uso similar y regular en las narraciones, y sin variación significativa entre los distintos señantes, pero algunas de ellas fueron empleadas solo por uno de los participantes o por un grupo reducido de ellos, o mostraron usos particulares que aparecieron en pocas ocasiones. Por este motivo, para poder verificar que la selección de las configuraciones manuales de este segundo grupo en los distintos contextos en que fueron encontradas era aceptable para otros usuarios de la LSP, se recurrió al segundo método de trabajo, que se explicará en la siguiente sección.

### **3.2. Elaboración del instrumento de preguntas y recojo de datos**

En el proceso de elaboración del primer borrador del inventario, se fue identificando aquellos usos que, como se indicó en la sección anterior, tenían una aparición más restringida o se distanciaban en mayor o menor medida de lo ocurría en la mayoría de casos. A partir de estos fenómenos, se trabajó un instrumento con actividades que permitieran confirmar la posibilidad (o no) de estos usos en otros usuarios de la LSP, el cual luego sería utilizado en sesiones de entrevista.





En este segundo método de trabajo, se contó con la participación de una intérprete de LSP, que colaboró tanto como consultora como con labores de interpretación; un consultor señante nativo de LSP, que colaboró además como modelo en la elaboración

---

<sup>22</sup> Se puede encontrar los materiales en la web <http://www.story-builder.ca> (consultada el 23 de enero de 2018).

del material visual que fue posteriormente utilizado en las entrevistas; y ocho señantes entrevistados.

Esta segunda etapa de la investigación constó de tres momentos. En primer lugar, se elaboró un instrumento de preguntas a partir de los fenómenos que se quería estudiar. Dicho instrumento constó inicialmente de 20 preguntas (ver Anexo<sup>23</sup>), cada una de las cuales giraba en torno a un fenómeno específico.

Entre los aspectos en los que se quería profundizar se encontraron, por ejemplo, la delimitación del ámbito de uso de un clasificador en particular, como el denotado con la configuración manual  (actividad 20); la determinación de si dos configuraciones manuales eran significativas o se trataba de variantes de un mismo clasificador (véase la actividad 14, en la que se busca comprobar la distinción entre las configuraciones  y ); y la posibilidad de procesos complejos en algunas configuraciones particulares (como la incorporación de número en la configuración manual  que se estudia en la actividad 17).

Por otro lado, las actividades propuestas para la recolección de la información requerida fueron de distinto tipo: algunas se basaron en juicios de gramaticalidad, otras en la elicitación de narraciones, y un tercer grupo en la comparación de narraciones con configuraciones manuales distintas. Además, se recurrió igualmente a la consulta directa sobre fenómenos específicos a los consultores de la investigación.




### 3.2.1. Juicios de gramaticalidad

Un primer grupo de las actividades propuestas para las sesiones de entrevista –y el más numeroso– consistió en juicios de gramaticalidad. Algunos de los enunciados que se incluyeron en los juicios provinieron directamente de las narraciones analizadas, mientras que otros fueron creados a partir de alguno de los fenómenos encontrados para poder hacer más visible lo que se quería estudiar. En ambos casos, se grabó el material visual con el consultor señante nativo de LSP, de modo que se pudiera evitar cualquier juicio negativo hacia algún miembro determinado de la Comunidad Sorda debido a su forma de usar la LSP.

Podemos encontrar un ejemplo de juicio de gramaticalidad en la actividad 4 (ver Anexo), en la que se buscaba conocer las limitaciones de la articulación simultánea de

---

<sup>23</sup> En el Anexo se podrá encontrar la descripción de las actividades que se realizaron en las sesiones de entrevista, además del objetivo que se buscaba lograr en cada una de ellas y un comentario sobre el material visual trabajado con el consultor sordo en sesiones previas a las entrevistas.

un *handling* y un *entity classifier*, que fue bastante recurrente en las narraciones (se puede encontrar una explicación detallada de este fenómeno en la sección 4.1.2). Para ello, se le pidió al consultor narrar un mismo evento (“Juan levantó la caja y se la llevó a su casa”) cinco veces, haciendo un pequeño cambio en cada ocasión. De esta forma, en la primera narración, la caja fue sostenida con la configuración  en ambas manos y „Juan“ fue representado con la configuración manual ; en la segunda narración, „Juan“ pasó a ser representado con la configuración ; y en las siguientes se combinó esta variación en la representación de „Juan“ con el empleo de una sola de las manos para sujetar la caja.

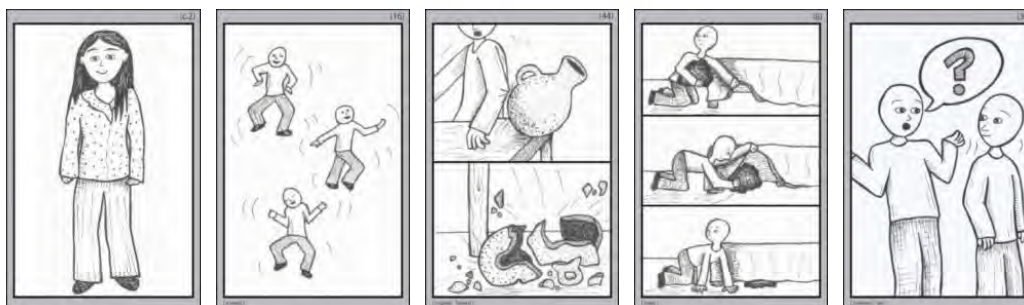
Posteriormente, en las sesiones de entrevista, las grabaciones fueron mostradas a los señantes, a los cuales, luego de ver cada una de ellas, se les consultó si podrían haber narrado de la misma manera el evento. Cuando respondían negativamente, se les preguntaba por el aspecto que habrían narrado diferente.

### 3.2.2. Elicitación de narraciones


Las actividades en las que se le pidió a los entrevistados narrar historias o eventos a partir de tarjetas o de videos contribuyeron tanto a observar los usos de clasificadores preferidos por los señantes en cada caso como a comprobar, a partir de repreguntas luego de sus narraciones, la posibilidad de usar uno u otro clasificador.

Un caso prototípico de este tipo de tarea se puede encontrar en la primera actividad que se les pidió realizar a los entrevistados. En ella, se les mostró el conjunto de tarjetas que se puede observar en (40), en las que se ve a una muchacha que accidentalmente, por estar bailando, bota un jarrón que se encontraba sobre una mesa. El jarrón se rompe, por lo que ella lo esconde. Cuando otra persona le pregunta por el objeto, ella niega saber algo sobre él.

(40)









Se les pidió a los señantes que narraran la historia, y, luego de terminada su narración, si no habían empleado la configuración  para representar la caída del jarrón –lo cual ocurrió en la mayoría de los casos–, se les preguntó por la posibilidad de hacerlo. El ejercicio se repitió varias veces cambiando cada vez la tercera tarjeta por otra que mostraba un objeto distinto (un cuaderno, una cartuchera, un par de lentes, una laptop, etc.)

### **3.2.3. Comparación de narraciones con pares mínimos de configuraciones manuales**

En algunos casos, para poder comprobar si algunas configuraciones manuales que guardaban semejanza entre ellas eran distintivas o no, se les pidió a los entrevistados comparar enunciados que contenían los pares mínimos e indicar si el significado de aquellos variaba en algún sentido.

Un ejemplo de este tipo de trabajo se encuentra en la actividad 2 (ver Anexo), en la que se buscaba comprobar si la configuración manual  era una variante de la configuración  o si era una configuración clasificadora independiente. En el segundo ejercicio de esta actividad, se le pidió al consultor narrar dos versiones de un mismo evento (“Un niño estaba en su casa. Se aburría mucho, así que salió a \_\_\_\_\_.”) en las que la única diferencia consistía en que la configuración manual empleada para representar al niño cuando salía de su casa era  en una y  en la otra.

Ambas narraciones les fueron mostradas a los señantes, luego de lo cual se les preguntó si encontraban alguna diferencia entre ellas.

### **3.2.4. Consulta directa sobre fenómenos específicos**

El recurso de la consulta directa sobre fenómenos específicos que se habían observado se realizó con los dos consultores y permitió descartar una de las preguntas en las reuniones con la intérprete y responder a dos preguntas más en las reuniones con el consultor señante materno de LSP. De esta forma, por ejemplo, se optó por dejar de lado en el instrumento una pregunta en la que se buscaba determinar si la diferencia entre PROBAR y COMER dependía solo de un cambio en la configuración manual o si debía estar acompañado necesariamente por un cambio en los rasgos no manuales. Cuando le hicimos la consulta al consultor sordo, nos indicó que, en realidad, había diversas formas de señalar PROBAR, ya que dependía en gran medida de qué, cómo y con

qué se probaba. Por lo tanto, en vista de que esta cuestión iba más allá de los límites de nuestra investigación, decidimos no incluirla en el instrumento.

Una vez elaborado el instrumento de preguntas, este fue presentado a la intérprete de LSP en dos reuniones de trabajo, lo cual permitió poder recibir sus comentarios acerca del enfoque de algunas actividades y de las preguntas correspondientes. Posteriormente, se sostuvo también dos reuniones con el consultor señante nativo de LSP: en la primera de ellas se le presentó el documento y se incorporaron sus comentarios; y en la segunda, se realizó la grabación del material visual que sería utilizado en las entrevistas. Luego de esto, se realizaron las entrevistas individuales, cada una de las cuales tuvo una duración aproximada de tres horas. Tanto las entrevistas como el material visual fueron grabados con una cámara Sony (HDR-PJ540) de 9.2 megapíxeles con micrófono incorporado.

La primera de las sesiones de entrevista contó con la presencia del informante y de los dos consultores –además del investigador– debido a que su realización sirvió como piloto para comprobar el correcto funcionamiento del instrumento de preguntas. En las siete entrevistas restantes solo participaron, además de los informantes, el investigador y la intérprete de LSP, quien le transmitió a los entrevistados las indicaciones de cada actividad y tradujo algunas de las respuestas de los señantes durante las sesiones.

### **3.3. Características de los participantes en la investigación**

Tal como se ha explicado, en la investigación se ha trabajado tanto con narraciones y enunciados obtenidos en el marco del estudio como con data proveniente de un estudio anterior (Rodríguez Mondoñedo et al. 2015). Por lo tanto, en la presente investigación han participado directamente ocho señantes, con quienes se tuvo las sesiones de entrevista, e, indirectamente, nueve señantes más. Si bien se analizaron los videos correspondientes a la segunda sesión de trabajo de diez señantes, uno de ellos también fue invitado a participar en las entrevistas realizadas para el estudio que presentamos, por lo cual, en total, se ha contado con la participación de diecisiete personas distintas. A continuación, presentaremos, por separado, los datos más relevantes de los señantes que forman parte de estos dos grupos de trabajo:

- a) Participantes en el estudio de Rodríguez Mondoñedo et al. (2015) cuyas narraciones fueron analizadas

Las edades de los señantes cuyas narraciones fueron analizadas van desde los 14 hasta los 42 años. La mayoría de ellos nació sorda y también gran parte de ellos adquirió la LSP antes de los 8 años. Tres de los señantes tienen uno o ambos padres sordos (cf. tabla “Datos reportados por los informantes”, Rodríguez Mondoñedo 2017: 130).

- b) Participantes en las sesiones organizadas en el marco de la presente investigación

Se entrevistó a ocho señantes usuarios de la LSP –cinco de ellos mujeres y tres hombres– de entre 20 y 42 años (la mayoría se encuentra entre los 20 y 28 años). Todos los señantes que participaron en las sesiones de entrevistas –excepto uno– perdieron la audición dentro de los tres primeros años de vida (tres de ellos nacieron sordos; el señante que la perdió después lo hizo a los 6 años), y la mayoría de ellos (cinco) adquirió la LSP antes de los 9 años. Siete de los ocho señantes tiene sus estudios escolares culminados, de los cuales cinco tienen estudios superiores culminados o en proceso.

### 3.4. Dificultades encontradas

Durante el desarrollo de las entrevistas, en algunas de las sesiones surgieron algunos inconvenientes con respecto a algunas de las preguntas, los cuales pasamos a comentar de forma breve a continuación.

- a) Tarjetas de elicitación: Como se puede observar en las actividades en las que se emplean las tarjetas de Sardinha (2011) en el instrumento de preguntas (Anexo), el conjunto de tarjetas se puede subdividir en dos grupos: uno refiere a personajes específicos, que van a ser los protagonistas de los eventos que se narre; y el segundo refiere a las acciones o situaciones. En este segundo grupo de tarjetas, en los casos en que aparecían personas, los dibujos de estas no presentaban características detalladas, de modo que se pudiera interpretar en cada caso como correspondiente al dibujo detallado de los personajes (es decir, a los personajes de las tarjetas del primer grupo).

Si bien se les explicó a los señantes que la primera tarjeta que se les proponía en las actividades correspondía al personaje involucrado en los eventos que

mostraban las otras, en diversas ocasiones, cuando el entrevistado narraba su historia, interpretaba a los personajes-molde de las tarjetas de verbos (las del segundo grupo) como personajes adicionales. Cuando ocurrió esto, se les volvió a explicar a los señantes lo mencionado anteriormente y se volvió a grabar su respuesta. Una de las actividades que más ocurrencias presentó a este respecto fue la número 7, que giraba en torno a las distintas configuraciones manuales que se emplean para representar la acción de „entregar (algo) (a alguien)“.

- b) Énfasis en los rasgos no manuales: No fueron pocos los señantes que, cuando se les consultaba si hubieran narrado el evento tal como se les mostraba en las grabaciones, indicaban que no y argumentaban acerca de la diferencia en la expresión (es decir, en los rasgos no manuales) que empleaban ellos con respecto a los enunciados grabados, aunque precisaban que esto no ocasionaba una diferencia distintiva en el significado de los enunciados. Este énfasis en los rasgos no manuales se dio a pesar de que, al inicio de la sesión, con la presentación del consentimiento informado a cada participante, se les explicaba que la investigación se centraba en las configuraciones manuales. Cuando ocurría lo dicho, se les recordaba el objetivo de la investigación, y en varios de los casos se volvía a proyectar los videos a pedido de los señantes.
- c) Historia del pulpo: Si bien algunos de los señantes estaban familiarizados con el corto *Oktapodi*, que narra la historia de los pulpos, no todos lo estaban. Por lo tanto, a algunos señantes les tomó más tiempo comprender a qué se refería la narración que se les mostraba debido a la extrañeza que les causaban los eventos en los que participaban los pulpos, que eran fuera de lo común (como que un pulpo persiga a un auto, por ejemplo). En todos los casos en que esto ocurrió, ayudó en gran medida el que la intérprete contextualice el evento narrado presentando de forma resumida el argumento del corto.

Una vez que hemos presentado el procedimiento seguido para la obtención, sistematización y análisis de los datos que se han estudiado en la presente investigación, en el siguiente capítulo se expondrá la propuesta de inventario resultante del estudio.

#### 4. Resultados del análisis del corpus de narraciones en LSP

En este capítulo se presentará la propuesta de inventario de los clasificadores en la LSP producto del análisis de narraciones realizado en la presente investigación.

Como se indicó en el capítulo anterior, el análisis constó de dos etapas. La primera de ellas estuvo centrada en las narraciones pertenecientes al proyecto 58 de la Dirección de Gestión de la Investigación de la Pontificia Universidad Católica del Perú (Rodríguez Mondoñedo et al. 2015) y permitió elaborar una propuesta preliminar del inventario. La segunda etapa, por otro lado, se enfocó en comprobar el uso que se identificó que los señantes hacían de las configuraciones manuales clasificadoras y en verificar si algunos usos que aparecieron en las narraciones de forma más restringida (o que se alejaban en cierta medida de la forma de emplear las configuraciones que se observó en la mayoría de casos) eran aceptables también para otros señantes. Para lograr esto, se elaboró un instrumento de preguntas que fue empleado en las sesiones de entrevista realizadas con ocho señantes. Es por esta razón que en la exposición de la propuesta de inventario de los clasificadores, que presentamos en 4.1, adicionalmente a la descripción de las características de cada una de las configuraciones manuales, incluimos, para algunas de ellas, comentarios sobre los fenómenos específicos que se buscó estudiar de forma más profunda en la segunda etapa de la investigación.

La descripción de cada una de las configuraciones manuales clasificadoras aparece como una subsección de 4.1. En cada subsección, incluimos todos los usos que se le da a la configuración correspondiente, tanto si solo se la emplea para representar directa o indirectamente a los referentes nominales en las construcciones verbales en las que aparece como si es utilizada para ambos tipos de representación. En los casos en los que ocurre esto último, presentamos primero el uso más frecuente. Al final de cada descripción, además, presentamos una tabla en la que recogemos sintéticamente los usos expuestos.<sup>24</sup>

Finalmente, en 4.2, presentaremos, a modo de resumen, una tabla con la información más relevante sobre cada una de las configuraciones manuales incluidas en el inventario de clasificadores.

---

<sup>24</sup> Los tipos de entidades que son representados directamente por la configuración manual clasificadora se incluyen en la fila EC (*entity classifier*) de la tabla; y los que son representados indirectamente por ellas, en la fila HC (*handling classifier*). Cuando una configuración solo se emplea de uno de los dos modos, la celda correspondiente al modo que no aplica a ella se marca con un guion doble („-“).

#### 4.1. Inventario de clasificadores en la LSP



Las configuraciones manuales clasificadoras encontradas en la LSP son las siguientes:

##### 4.1.1. Configuración manual



Este clasificador normalmente representa directamente a entidades humanas o a objetos que tienen forma humana (por ejemplo, muñecos), pero también aparece representando a animales.

(41) LSP



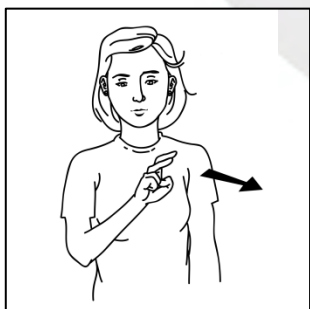
a. MD: MOVER.ADELANTE-CL:   
MI: ESTAR-CL:   
„Subía a la vereda.“





b. MD: MOVER.DER-CL:   
MI: MOVER.DER-CL:   
„Los pulpos salen disparados.“



Si bien este clasificador apareció más frecuentemente realizado con los dedos seleccionados extendidos casi completamente, también hay varios casos en los que los dedos están más bien flexionados, como se puede ver a continuación:





(42) LSP







MOVER.ADELANTE-CL:    
„Van caminando.“


Para la ASL, Supalla indica que la realización con los dedos extendidos () está reservada a la representación de humanos, mientras que la que presenta dedos flexionados () se utiliza para referirse a animales pequeños (1982: 41). Sin embargo,

en la LSP, al igual que encuentra Zwitserlood en la NGT, no parece ser significativa la distinción de estas dos variantes como representantes de referentes distintos (2003: 96). La alternancia que presentan parece estar más bien motivada por facilidad articulatoria, ya que la realización de la configuración  requiere de un esfuerzo articulatorio menor que la de , y, si tomamos en cuenta que esta última configuración, cuando funciona como clasificador, se realiza siempre con los dedos seleccionados extendidos hacia abajo, esto es especialmente relevante en los casos en los que el articulador manual durante el movimiento adopta posiciones que dificultan el cumplimiento de esta característica (por ejemplo, cuando la mano debe moverse hacia arriba). Se explicará con mayor detalle este aspecto –además de una distinción semántica que hay entre ambas configuraciones, al parecer motivada por lo mencionado– en la sección 5.3.1.

Por otro lado, los señantes no parecen tener ningún problema en usar esta configuración manual para entidades que tienen más de dos extremidades para desplazarse, ya que, por ejemplo, como se ha visto, este clasificador también es utilizado para referirse a pulpos. Sin embargo, a partir de los datos recogidos, parece ser el caso que el empleo de  para animales está vinculado con la asignación de alguna característica de constitución o de actuación propiamente humana. En el caso de *Oktapodi*, por ejemplo, en un momento del cortometraje los pulpos se quedan colgados en un cable, y no fue extraño para los señantes el emplear la configuración  para ubicarlos en dicho lugar. En las sesiones de consulta a los señantes, una de las actividades estuvo dirigida específicamente a comprobar esto, y se les presentó a los participantes tres videos en los que aparecían hormigas. En el primero –proveniente de una película animada– dos hormigas que se encontraban conversando pasan por una situación difícil al estar a punto de ser aplastadas por un matamoscas; en el segundo, se ve a un humano que es picado por algunas hormigas (en el video se muestran solo tres hormigas); y en el tercero, se puede ver el trabajo que realiza un grupo numeroso de hormigas para llevar hojas a su hormiguero. Por las características de cada video, se esperaba que al menos en el primer caso (en que las hormigas se desplazan „caminando“ en dos patas y conversando) se empleara la configuración , lo cual se cumplió en la mayoría de casos. En los otros dos videos, se emplearon configuraciones manuales distintas para representar a las hormigas. Es interesante notar, sin embargo, que dos de los señantes, al narrar el tercer video, emplearon la configuración  para representar a la „hormiga-guía“ y luego indicaron que un gran número de hormigas la seguía.

Por último, en las sesiones con los señantes, una de las actividades propuestas giró en torno a la narración de un video en el que se observaba a un hombre avanzando de rodillas en una procesión. Todas las personas que participaron utilizaron la configuración  en su narración. Este hecho nos podría llevar a considerar la posibilidad de que la configuración manual  sea compleja, aspecto que comentaremos en la sección 5.3.4.

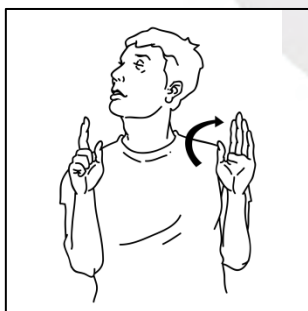
En vista de lo presentado, podemos concluir que la configuración manual clasificadora  (con su variante „relajada“ ) tiene los siguientes usos:



	EC	<b>entidades humanas</b> <b>entidades inanimadas con forma humana</b> <b>animales</b>
	HC	--

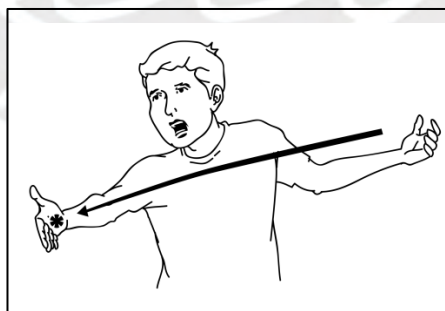
#### 4.1.2. Configuración manual



Este clasificador aparece cuando se hace referencia a objetos planos, como puertas, periódicos, hojas de papel, muros y espejos. Sin embargo, también es utilizado para representar a entidades que no son totalmente planas, pero cuya configuración es tomada como tal. En este grupo se encuentran los vehículos o medios de transporte (automóviles, ambulancias, trenes, *skateboards*). También se empleó para representar a un juguete de un niño manejando un triciclo, el cual podría ser incluido en el conjunto de los vehículos.

(43) LSP




a. MD: ESTAR-LOC<sub>der</sub>-CL:  
MI: GIRAR.DER-CL:  
„(La puerta) se abrió.“



b. MD: ESTAR-LOC<sub>der</sub>-CL:  
MI: MOVER.DER-CL:  
„(El carro) iba avanzando.“



c. MOVER.IZQ-CL:  
„(El muñeco de la bicicleta) se fue.“


Aparece asimismo representando una superficie que entra en relación con otras configuraciones manuales, como en el caso de objetos que se colocan sobre una mesa, en el que claramente la característica saliente del objeto que funciona como locación es



su superficie, y de allí el que se elija este clasificador, el cual es articulado en la mano no dominante. Como observa Zwitserlood, en estos casos, el clasificador “functions as a Ground for the location or motion of other entities” (2003: 94). Esta es una posibilidad propia de las lenguas de señas, ya que al ser capaces de representar a la vez al menos dos referentes (al tener dos articuladores manuales), los señantes pueden expresar en eventos como los de movimiento tanto la *FIGURA* como el *FONDO* (sobre la composición de los eventos de movimiento, recuérdese la presentación que hicimos en la sección 1.1). Este fenómeno ha sido observado también en otras lenguas de señas (cf. Sandler y Lillo-Martin 2006: 87-88). Sobre la lengua de señas de Hong Kong (HKSL), por ejemplo, Tang et al. (2007) indican que, al igual que lo que parece ocurrir en la LSP, canónicamente “the dominant hand encodes figure [que temáticamente codifica los argumentos de agente, causa o tema] while the non-dominant hand encodes ground [que está asociado con la locación en predicados locativos, con el origen y la meta en predicados de movimiento y con el tema afectado en los predicados transitivos causativos]” (2007: 293).

(44) LSP





MD: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-CL: 

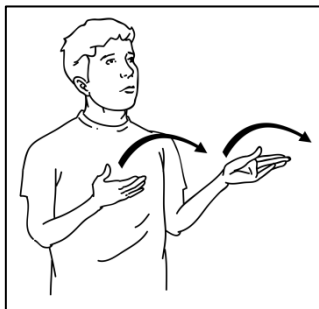
MI: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-CL: 

„(La muñeca) estaba sobre el centro de mesa.“

Por otro lado, esta configuración manual también es utilizada para referir indirectamente a objetos, es decir, a objetos que están siendo manipulados (esto es, funciona como un *handling classifier*). Esto ocurre normalmente cuando están involucradas entidades grandes que se sostienen, como una bolsa voluminosa o una canasta, y el clasificador suele aparecer articulado en ambas manos con la palma hacia arriba. Sin embargo, también son numerosas las ocasiones en que este clasificador se articula hacia arriba solo en una mano y la otra mano se ubica en una posición superior con el clasificador articulado hacia abajo, y las ocasiones en que el clasificador es articulado orientado hacia arriba en una sola mano –que funciona como sostén de la



parte inferior de los objetos manipulados– y en la otra mano se articula un clasificador distinto (que puede ser  o ). Además, también se ha encontrado la articulación de esta configuración manual en una sola mano, como cuando se representa la manipulación de un plato.

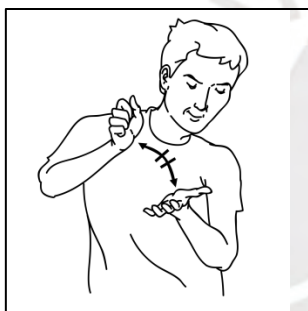
(45) LSP







a. 2M: x-DAR-CL:   
 „Le dio a su amigo una canasta.“







b. MD: x-MOVER.DER-CL:   
 MI: x-MOVER.DER-CL:   
 „Empieza a llevar cosas.“



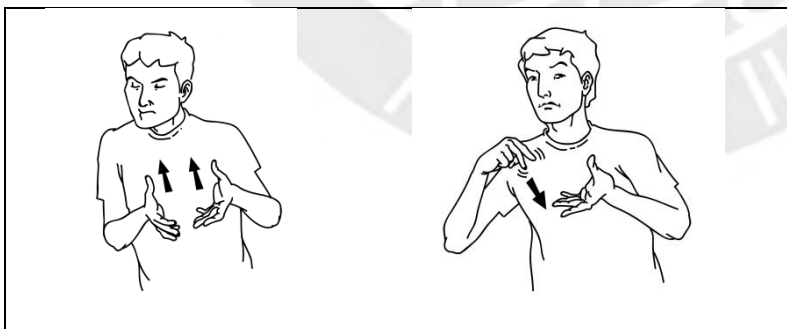
c. MD: x-MOVER.ARCO.ABAJO&ARRIBA-CL:   
 MI: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-CL:   
 „Se sirve en el plato.“




En las narraciones analizadas inicialmente, se pudo observar que las realizaciones de una configuración que representara a objetos planos (o considerados como tales) presentaban variaciones. Esto se consideró principalmente en el caso de la representación de vehículos, en la que había dos alternancias: la primera con respecto a la posición de la configuración –la palma de la mano orientada horizontalmente o verticalmente–, y la segunda con respecto a la posición del pulgar en la articulación –pegado a los demás dedos () o separado de ellos (). Para comprobar si estas variaciones eran significativas o no, se propusieron en dos de las actividades una serie de enunciados en los que se manifestaban estas variantes y se les preguntó a los señantes por la interpretación que resultaba del uso de cada una de ellas.

Si bien los señantes manifestaron en cada caso tener preferencia por alguna de estas realizaciones sobre la otra, todos aceptaron la posibilidad de utilizar cualquiera de ellas para representar directamente a vehículos como un auto, un bus o una ambulancia. Se puede encontrar una evidencia adicional al carácter no significativo de estas variantes en el hecho de que algunos señantes hicieron uso de una de las realizaciones de forma bastante regular y manifestaron, cuando se les preguntó, tener preferencia por el uso de la realización que (casi) no habían empleado. Además, en el conjunto de narraciones estudiadas no fue infrecuente la variación en un mismo señante en la selección de una u otra realización de cada par de alternancias, lo cual constituye una muestra más de la posibilidad de variación dependiente del contexto comunicativo a la que se hizo alusión en la sección 1.1. Sí es cierto, no obstante, que algunos de los señantes atendían con más minuciosidad a la forma del objeto representado y guiaban su preferencia por alguna de las realizaciones a partir de esta observación. Así, algunos mencionaron que una de las configuraciones se utilizaba para vehículos más grandes y una señante justificó su elección de la configuración  en vez de  en los enunciados en los que se representaba a una ambulancia por el hecho de que el pulgar separado de los demás dedos podía representar la sirena de este vehículo.





Por último, un hecho interesante que apareció en las primeras grabaciones analizadas es que era bastante frecuente que en los *handles* bimanuales uno de los articuladores (la MND) sostuviera la configuración manual  mientras que con la MD se señaba la configuración , que caminaba, como se puede ver a continuación:


(46) LSP




a. 2M: x-MOVER.ARRIBA-CL:     b. MI: x-SOSTENER-CL:   
 MI: MOVER.ADELANTE-CAMINANDO-CL:   
 „Cargó el objeto y se fue caminando.“

En las consultas a los señantes, se propuso una actividad en la que se buscaba comprobar el uso generalizado de estas construcciones simultáneas y examinar la posibilidad de que se diera con configuraciones diferentes. Ambas ideas se verificaron

en las entrevistas, ya que, por un lado, los señantes manifestaron que era posible narrar eventos como el mostrado en (46) tanto con  como con  (si bien la mayoría de los que mostraba preferencia por alguna de estas dos configuraciones elegía la primera como la que emplearía en casos como este); y, por otro, afirmaron que el *handling* inicial podía ser bimanual o monomanual, y que podía referirse a objetos distintos (por ejemplo, a una taza, caso en el que la configuración empleada no era ya , sino ).

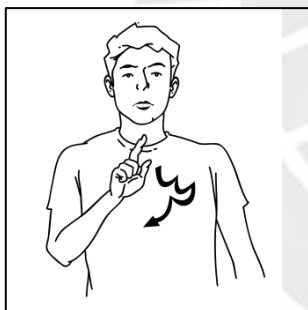
Los distintos usos clasificatorios que se hace de la configuración manual  se pueden encontrar en la siguiente tabla:


	EC	<b>objetos planos:</b> puertas, periódicos, hojas, muros, espejos <b>vehículos:</b> autos, ambulancias, trenes, <i>skateboards</i> <b>superficie</b>
	HC	<b>entidades grandes:</b> bolsas voluminosas, canastas




#### 4.1.3. Configuración manual


Este clasificador presenta principalmente dos usos. En primer lugar, refiere directamente a entidades animadas, como seres humanos y animales (hormigas, pulpos), y entidades inanimadas con rasgos humanos, como una muñeca.

(47) LSP

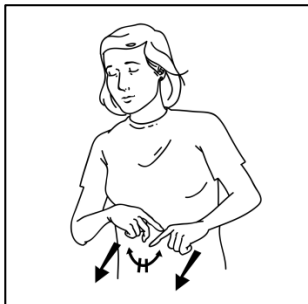


MOVER.ADELANTE-CAMINANDO-CL:   
„(Alguien) estaba caminando.“

Además, como se mencionó en la subsección anterior, en vista de que se emplea para representar a entidades animadas, puede aparecer también en los *handles* bimanuales presentados en lugar de la configuración . Cabe notar que si bien la mayoría de señantes entrevistados consideraba aceptables ambos usos, algunos mencionaron preferir emplear la configuración  en estas construcciones. Para uno de los señantes, el empleo de  en los *handles* bimanuales solo era aceptable si refería a que era un animal el que sujetaba el objeto y avanzaba con él.

Por otro lado, también se utilizó la configuración manual clasificadora  para representar directamente a entidades alargadas, como lapiceros, cepillos de dientes o *skateboards*.

(48) LSP




MD: MOVER.ADELANTE-MENEANDO-CL: 




MI: MOVER.ADELANTE-CL: 

„(Alguien) monta skateboard.“

Se puede resumir los distintos usos de este clasificador de la siguiente forma:

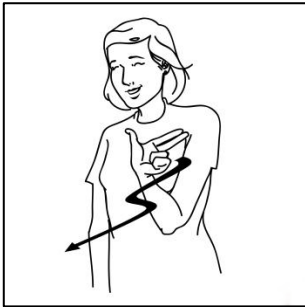
	EC	<b>entidades animadas:</b> seres humanos, animales <b>entidades inanimadas con rasgos humanos</b> <b>entidades alargadas:</b> lapiceros, cepillos de dientes, <i>skateboards</i>
	HC	--

#### 4.1.4. Configuración manual

Este clasificador es empleado para representar directamente a vehículos. Para poder determinar el conjunto de vehículos a los que era posible representar con esta configuración manual, se propuso una actividad de juicio de gramaticalidad en las consultas a los señantes (ver actividad 9 en el Anexo) en la que se les presentaba grabaciones de enunciados preparados previamente en los que se narraba un evento similar („Pedro se dirige hacia la universidad“) variando solamente el medio de transporte que se empleaba (desde un cohete hasta unos patines). En todos los casos, el predicado verbal presentaba la configuración . Los autos y los buses fueron, en la mayoría de casos, considerados como posibles de ser representados con esta configuración; hubo mayor variación en las respuestas sobre las bicicletas y las motos; y un grupo más reducido de señantes consideró posible representar con esta configuración a medios de transporte marítimos (yate y barco), aunque combinada con la configuración  en la otra mano. Este es un dato curioso si consideramos que la configuración  que en la LSP representa a vehículos tiene la misma función en la

ASL (en realidad, es muy probable, que sea precisamente de la ASL de donde provenga esta configuración manual clasificadora de la LSP dado el amplio contacto de la LSP con la ASL en Lima; cf. Rodríguez Mondoñedo 2017), y en esta lengua se ha propuesto que el origen del clasificador se puede remontar a uno que se empleaba para barcos, en el que el pulgar representaba la chimenea de la embarcación (Pfau 2016: 221).

(49) LSP



MOVER.ADELANTE-ONDULANTE-CL:⇒  
 „El carro avanza.”


La siguiente tabla resume los usos identificados para la configuración manual clasificadora ⇒:

	EC	<b>vehículos:</b> autos, buses, (bicicletas, motos)
	HC	--




#### 4.1.5. Configuraciones manuales




Estos clasificadores son empleados para representar directamente a entidades de forma circular, como naves extraterrestres o lentes, o entidades cuya estructura tiene una parte circular que es saliente, como una copa.

(50) LSP


MD: MOVER.ARCO.ABAJO-CL: MI: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-CL: 


„Los lentes se cayeron.“

Si bien las dos configuraciones se refieren a entidades circulares, se diferencian en que la segunda de ellas () se emplea para representar entidades de mayor tamaño. No obstante, será necesario un estudio más detallado de la realización de ambos clasificadores para determinar los límites en la representación de cada uno, pues, como es de esperarse, las distintas realizaciones de ambas configuraciones forman un continuo gradual que va desde el contacto de los dedos índice y pulgar () hasta la extensión completa de estos ().



En el caso de la configuración manual , también se la ha encontrado representando indirectamente a entidades igualmente de forma circular, como lentes (cogidos con ambas manos) o copas. Por otro lado, en las narraciones de los distintos señantes, se ha observado que cuando se referían a objetos circulares con este mismo clasificador, las configuraciones elegidas eran alternantes entre ) y , por lo que se las ha considerado como variantes de la misma configuración manual clasificadora, ya que parecían variar libremente.

Los usos de los dos clasificadores presentados se pueden resumir como se muestra a continuación:

	EC	<b>entidades de forma circular:</b> lentes, naves extraterrestres <b>entidades con parte circular:</b> copas
	HC	<b>entidades de forma circular:</b> lentes, copas (sujetadas por la boca)

	EC	<b>entidades grandes de forma circular</b>
	HC	--

#### 4.1.6. Configuración manual


Este clasificador es empleado para representar directamente a aviones. La configuración  también apareció con esa misma función. A partir de una ocurrencia de esta última configuración en las narraciones analizadas (representando a una mariposa), en las sesiones de consulta se planteó una actividad de juicios de gramaticalidad en la que se les mostró a los señantes videos cortos que mostraban a entidades voladoras desplazándose por el aire y luego una grabación de una narración en LSP preparada previamente. En esta se indicaba lo que ocurría en el evento, introduciendo primero a la entidad y, posteriormente, usando la configuración  en el predicado verbal. Esto nos permitió conocer que, al parecer, ambas configuraciones se pueden emplear –en mayor o menor medida– también para representar a entidades que vuelan y tienen alas grandes, como una libélula, una mariposa o un paracaídas.

(51) LSP



MOVER.ARCO.IZQ-CL:   
„El avión vuela.“

En la siguiente tabla se presentan los usos de este clasificador identificados en las narraciones:

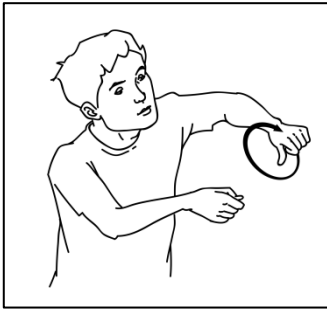
	EC	<b>aviones</b> (, libélulas, mariposas, paracaídas)
	HC	--

#### 4.1.7. Configuración manual

Este clasificador parece representar directamente objetos alargados con un extremo que sirve para algo particular. Se lo ha encontrado representando un pelador de papas, una botella de aceite, un envase de mayonesa y un envase de pasta dental.




(52) LSP

MD: X-SOSTENER-LOC<sub>centro</sub>-CL: MI: MOVER.CIRC-CL: 

„Le echó un poco de aceite.”

Se puede resumir los usos de este clasificador de la siguiente forma:

	EC	<b>objetos alargados con extremo de utilidad particular:</b> botella de aceite, envase de mayonesa, envase de pasta dental, pelador
	HC	--

#### 4.1.8. Configuración manual

Este clasificador se utiliza para representar indirectamente a entidades delgadas, como el hilo dental o las llaves de un carro.

(53) LSP


MD: MOVER.DER&IZQ-IT-CL: MI: MOVER.DER&IZQ-IT-CL: 

„Selimpió con el hilo dental.”


Además, es empleado también para representar directamente a entidades muy pequeñas, como un insecto volador, como se puede ver a continuación:

(54) LSP






MOVER.ADELANTE-ONDULANTE-CL:   
 „*Vá volando un insecto.*”

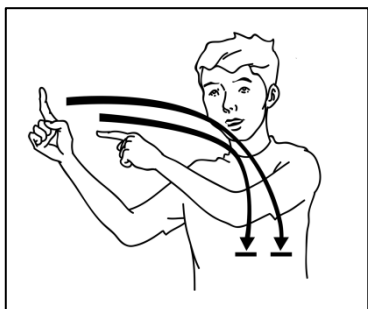
La siguiente tabla resume los usos identificados para la configuración manual clasificadora descrita:

	EC	<b>entidades muy pequeñas:</b> insecto volador
	HC	<b>entidades delgadas:</b> hilo dental, llaves de carro

#### 4.1.9. Configuración manual

Este clasificador consiste solo en la punta del dedo y se utiliza para representar directamente a entidades de forma genérica, sin definir una forma específica que las caracterice. Esto se puede observar en (55). Por un lado, se puede ver que, en (55a), la entidad a la que se refiere el enunciado („país”) no tiene una forma determinada y aun así se puede hacer referencia directa a ella con la configuración . Por otro lado, en (55b), vemos que la configuración manual refiere a un objeto esférico, que sí posee una configuración () que podría moverse en el espacio señante en un evento similar. De esta manera, se puede observar que la configuración  puede funcionar refiriendo a un conjunto más amplio de entidades que el resto de *entity classifiers*.

(55) LSP



a. MD: LOC<sub>atrás</sub>-MOVER.ARCO-LOC<sub>centro</sub>-CL:   
 MI: LOC<sub>atrás</sub>-MOVER.ARCO-LOC<sub>centro</sub>-CL:   
 „Oro país se acercó.“



b. MOVER.DER-ONDULANTE-CL:   
 „No algo que le pertenecía a su   
 amigo y lo tiró.“

Para analizar el alcance de esta configuración, en las sesiones de entrevista se propuso una actividad en la que se les mostró a los señantes grabaciones de narraciones en las que se introducía en el discurso a distintas entidades que regresaban a su punto de origen después de una jornada fuera. Se procuró que las entidades que participaban en cada evento fueran variadas, por lo que había desde un hombre hasta un extraterrestre. Si bien los señantes coincidieron, por ejemplo, en que la configuración podía representar a un hombre y a un pájaro, también prácticamente todos coincidieron en que si el participante involucrado era un avión, se debía usar el clasificador propio de esta entidad (). Por lo tanto, sería necesario realizar una investigación más detallada con un conjunto más grande de elementos con el fin de determinar qué caracteriza a las entidades que sí son posibles de ser representadas usando esta configuración. De lo que no cabe duda es de que la configuración tiene una interpretación bastante genérica<sup>25</sup>.

Los usos de la configuración manual se resumen en la siguiente tabla:

	EC	<b>entidades de forma genérica</b> <b>entidades de forma indefinida</b>
	HC	--

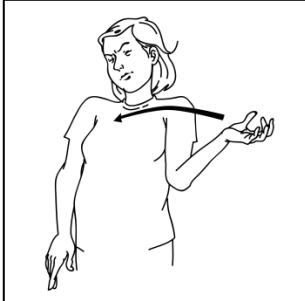
#### 4.1.10. Configuración manual


Este clasificador aparece utilizado principalmente para representar indirectamente objetos esféricos, tales como bolas, perillas y verduras. En la mayoría de casos, el

<sup>25</sup> Es interesante considerar que, retomando la propuesta de la Morfología Distribuida (expuesta en la sección 2.1.2), al tener una interpretación genérica, este clasificador, cuando entre en competencia con otros durante la inserción de ítems de vocabulario, siguiendo el *Subset Principle*, solo podrá ser utilizado si es que no hay alguna otra configuración manual clasificadora más especificada que sea posible de ser insertada.

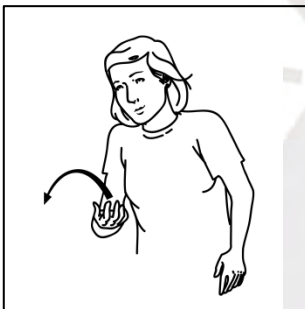
clasificador es articulado en una sola de las manos, pero también se lo ha encontrado señado en ambas manos simultáneamente (por ejemplo, cuando se sostiene un jarrón), como se puede ver a continuación:

(56) LSP



a. x-MOVER.ARCO.DER-CL:   
„(Alguien) le tiró una piedra.“

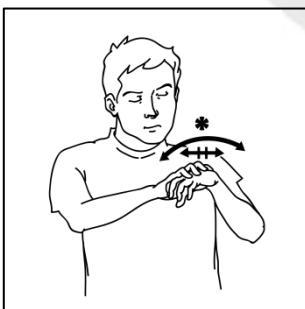
b. 2M: x-MOVER.ARCO.ADELANTE-CL:   
„(Alguien) coloca el jarrón en un lugar.“





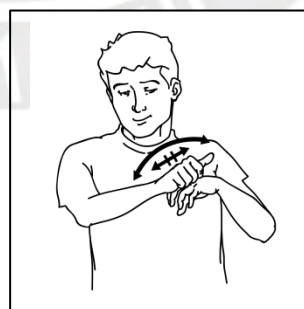
c. x-DAR-CL:   
„(Alguien) le da una manzana.“



El clasificador, además, es usado para representar directamente objetos esféricos, como pelotas, y verduras y frutas esféricas, como papas, tomates, manzanas y naranjas.

(57) LSP




a. MD: MOVER.ARCO.DER&IZQ-CL:   
MI: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-CL:   
„Lavaba las verduras.“



b. MD: MOVER.ARCO.DER&IZQ-CL:   
MI: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-CL:   
„Peló las papas.“

Los usos del clasificador presentado se pueden resumir como se muestra a continuación:



	EC	<b>objetos esféricos:</b> pelotas, verduras y frutas esféricas
	HC	<b>objetos esféricos:</b> bolas, perillas, verduras, jarrón



#### 4.1.11. Configuración manual



Este clasificador se utiliza para representar indirectamente objetos cilíndricos, como vasos, tazas, botellas o envases.

(58) LSP




a. MD: x-SOSTENER-TEMBLANDO-LOC<sub>der</sub>-CL:   
MI: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-TEMBLANDO-CL:   
„Estaba temblando, sujetando un vaso.”

b. MD: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-CL:   
MI: x-MOVER.ARCO.DER-CL:   
„Se sirvió leche.”

Se emplea también para representar directamente a esta misma clase de objetos (por ejemplo, para enunciar que hay un vaso sobre una superficie, se emplea la configuración  y se la localiza sobre la configuración .

Se puede resumir los usos de este clasificador de la siguiente forma:



	EC	<b>objetos cilíndricos:</b> vasos, tazas, botellas, envases
	HC	<b>objetos cilíndricos:</b> vasos, tazas, botellas, envases

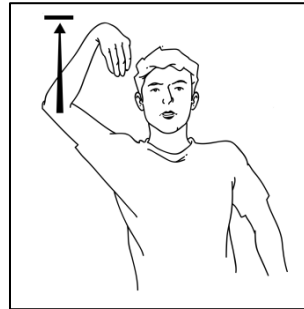
#### 4.1.12. Configuración manual


Este clasificador se utiliza para representar indirectamente objetos planos, y también para representar la manipulación –al parecer, con un matiz de delicadeza o cuidado– de objetos que no son necesariamente planos, como, por ejemplo, el coger a un pulpo por la cabeza.

(59) LSP




a. MD: x-SOSTENER-LOC<sub>der</sub>-CL:   
 MI: x-SOSTENER-LOC<sub>der</sub>-CL:   
 „*Vió cuánto dinero tenía.*”



b. x-MOVER.ARRIBA-CL:   
 „*Alguien agarró a uno de los pulpos.*”

En la siguiente tabla se presentan los usos identificados para este clasificador:



	EC	--
	HC	<b>objetos planos</b> <b>objetos en general (con matiz de delicadeza)</b>

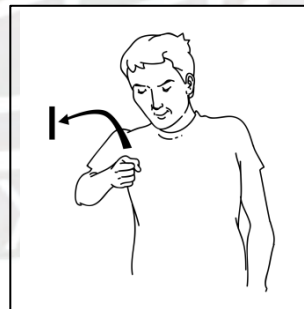
#### 4.1.13. Configuración manual


Este clasificador es utilizado para representar indirectamente objetos alargados y delgados, como manijas de distintos tipos de puerta, bolsas (sujetadas por las asas), sogas, frenos de manos, jarrones, y bates.

(60) LSP



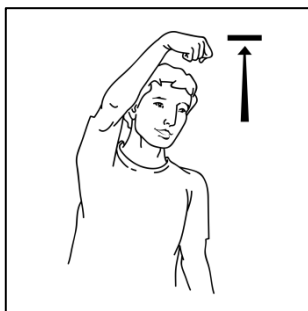
a. MD: x-MOVER.ARRIBA&ABAJO-IT-CL:   
 MI: x-SOSTENER-LOC<sub>centro</sub>-CL:   
 „*(Alguien) trata de abrir la puerta.*”





b. x-MOVER.HACIA.SEÑANTE-CL:   
 „*(Alguien) abrió el refrigerador.*”

Además, al igual que lo nota Zwitserlood (2003: 104) en la NGT, esta configuración manual en las narraciones en LSP analizadas parece haber sido utilizada “to indicate a forceful manipulation of entities”. Tal es el caso, por ejemplo, de la manipulación de un pulpo o de un cuchillo.








## (61) LSP






a. x-MOVER.ARRIBA-CL:   
 „(Alguien) atrapó a uno de los  
 pulpos.“


b. x-MOVER.HACIA.SEÑANTE-CL:   
 „Alguien con un cuchillo lo estaba  
 atacando.“

En todos los casos, el predicado en el que apareció este clasificador se podría interpretar como un uso del verbo „coger“.

Dos de las actividades de las sesiones de consulta se enfocaron en establecer si la diferencia entre las configuraciones  (en la que todos los dedos se encuentran cerrados y el dedo pulgar se posiciona pegado al lado de ellos, „abrazándolos“, como en la posición típica de puño),  (en la que, al igual que en la anterior, los dedos están cerrados, pero el pulgar está posicionado sobre los otros dedos) y  (en la que los dedos se encuentran igualmente cerrados, pero el dedo índice –sin extenderse– se posiciona un poco separado de los demás, y sobre él se ubica el pulgar) era significativa. Debido a que en los tipos de objetos que surgieron en las narraciones analizadas había una diferencia entre las dos primeras y la última (las primeras podían aparecer sujetando manijas, sogas, bolsas u objetos con algo de fuerza, y la última para sujetar papeles y objetos delgados), se planteó en la primera actividad una comparación mínima entre las configuraciones  y . En esta, se les presentó a los señantes un evento en el que era necesario sostener un objeto con fuerza (un freno de manos cuando no funcionan los frenos de un auto), y todos los entrevistados respondieron que podían emplear cualquiera de las dos configuraciones sin variación de significado. En la segunda actividad, se planteó una comparación mínima entre las tres configuraciones a partir de un nuevo evento en el que se cavaba en el suelo para plantar una flor. En este caso, si bien los señantes indicaron que los tres enunciados significaban lo mismo y que se podía emplear indistintamente cualquiera de las configuraciones, solo uno dijo que prefería la configuración  y el resto empleó siempre la configuración . Por esta razón, y tomando en cuenta los demás contextos de aparición de las configuraciones, creemos que se puede sostener que, además de la diferencia en la disposición del articulador

manual en cada caso debido a la forma de los objetos que son representados indirectamente, las configuraciones  y , por un lado, y la configuración , por otro, se diferencian por el grado de fuerza (o control) que se ejerce sobre el objeto.

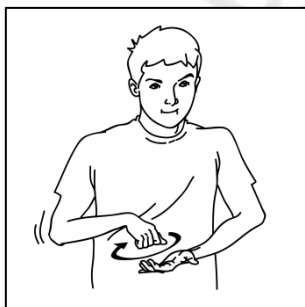
La siguiente tabla resume los usos identificados para la configuración manual clasificadora descrita:



	EC	--
	HC	<b>objetos alargados y delgados:</b> manijas, bolsas (sujetadas por las asas), sogas, freno de manos, jarrones, bates

#### 4.1.14. Configuración manual


Este clasificador se utiliza para representar indirectamente objetos alargados, como cucharas, sartenes, cucharones, cuchillos y cepillos de dientes. También aparece representando indirectamente objetos delgados, como un periódico o un billete.

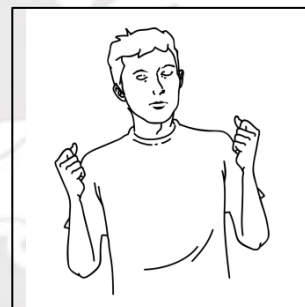
(62) LSP









a. MD: x-MOVER.CIRC-IT-CL:   
MI: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-CL:   
„(Alguien) se preparó algo caliente.“



b. x-MOVER.ARCO.ADELANTE-CL:   
„(La niña) pone su sartén.“




c. MD: x-SOST.-LOC<sub>der</sub>-CL:   
MI: x-SOST.-LOC<sub>izq</sub>-CL:   
„(Alguien) lee su periódico.“

Como se mencionó en la explicación de la configuración manual anterior, la configuración  parece tener en la LSP un matiz de menor grado de fuerza ejercido sobre el objeto que la configuración  (o que su variante ). Una distinción similar fue encontrada por Zwitserlood (2003) en la NGT, ya que la configuración  en esta lengua “appears to represent entities that need more careful handling” (2003: 105), lo cual hace esperable, según la autora, que se la emplee para referir indirectamente a instrumentos, lo que se comprueba en sus datos.








Se puede encontrar los usos identificados para esta configuración manual resumidos en el siguiente cuadro:

	EC	--
	HC	<b>objetos alargados:</b> cucharas, sartenes, cuchillos, cepillos de dientes <b>objetos delgados:</b> periódico, billete

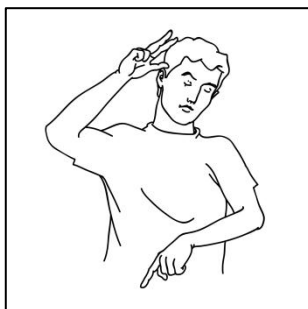

#### 4.1.15. Configuración manual

Este clasificador representa la manipulación de entidades. Es importante notar que esta configuración manual debe su configuración al objeto manipulado (como es el caso de todos los *handling classifiers*), pero de forma sumamente característica más al sujeto que manipula (i.e. un ave).

Debido a que en las narraciones analizadas se encontró esta configuración, una de las actividades de las sesiones de consulta fue planteada en torno a ella. En un primer momento de la actividad, se les presentó a los señantes un video en el que se mostraba a un águila atrapando con sus patas a un pez. Se les pidió que narraran lo que habían visto, y las configuraciones utilizadas fueron bien  o . En un segundo momento, se les mostró la regrabación de la narración inicial en la que se había encontrado la configuración (el evento consistía en un pelícano que atrapa a un pulpo con sus patas) y se les preguntó si podrían haber narrado el evento de la misma manera. La mayoría respondió positivamente y algunos indicaron incluso que era la única posibilidad, pues las aves suelen tener solo 3 dedos (al menos los que son más saltantes, pues la mayoría de aves tiene 4 dedos). Los que prefirieron la configuración  mencionaron que también era posible la otra configuración, y uno de los señantes dijo que elegía esta en lugar de la otra porque representaba mejor la fuerza con la que atrapan las garras.


Por la similitud de la configuración (los dedos seleccionados se encuentran extendidos y se oponen el pulgar y el resto), partimos de la idea de que podía ser una variante de la configuración ; sin embargo, en vista de que esta última configuración presenta, como vimos en la sección 4.1.12, un matiz de cuidado o delicadeza en la manipulación y de que no encontramos un proceso que explique la variación, consideramos a la configuración  como un miembro más del inventario de configuraciones manuales clasificadoras de la LSP.

(63) LSP

MD: X-MOVER.ABAJO-CL: MI: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-CL: 

„(El pelicano) coge (al pulpo macho).“

El resumen de los usos de este clasificador se encuentra en la siguiente tabla:

	EC	--
	HC	<b>objetos en general (sujetados por aves)</b>

#### 4.2. A modo de resumen


Como se indicó en el capítulo anterior y al principio del presente, el inventario que hemos presentado es producto del análisis de un corpus de narraciones en la LSP y del estudio específico de algunos fenómenos observados en la primera etapa de la investigación. Por esta razón, y a pesar de que los tipos de entidades que aparecieron en ambos momentos del estudio fueron bastante variados, la propuesta de un inventario exhaustivo de las configuraciones manuales que forman parte del sistema de clasificadores de la LSP escapa a los límites del presente trabajo. Sin embargo, es altamente probable que no falte en este inventario ninguno de los clasificadores más frecuentemente empleados por los usuarios de esta lengua.






Como se ha podido observar en las descripciones de cada uno de los clasificadores propuestos, no todas las configuraciones manuales tienen un uso restringido a uno solo de los tipos de clasificador. Por lo tanto, a pesar de que hemos listado solo 16 configuraciones manuales, proponemos que en la LSP hay 21 configuraciones manuales clasificadoras:

- a) 12 de ellas refieren directamente a los objetos (es decir, son *entity classifiers*); y
- b) 9 de ellas refieren indirectamente a los objetos (es decir, son *handling classifiers*).

Los rasgos que caracterizan a cada una de ellas se pueden encontrar de forma resumida en la tabla 3 a continuación:

**Tabla 3. Inventario de clasificadores en la LSP y de sus usos**

CM	Clas.	Tipos de entidades a los que refiere
	EC	<b>entidades humanas</b> <b>entidades inanimadas con forma humana</b> <b>animales</b>
	HC	--
	EC	<b>objetos planos:</b> puertas, periódicos, hojas, muros, espejos <b>vehículos:</b> autos, ambulancias, trenes, <i>skateboards</i> <b>superficie</b>
	HC	<b>entidades grandes:</b> bolsas voluminosas, canastas
	EC	<b>entidades animadas:</b> seres humanos, animales <b>entidades inanimadas con rasgos humanos</b> <b>entidades alargadas:</b> lapiceros, cepillos de dientes, <i>skateboards</i>
	HC	--
	EC	<b>vehículos:</b> autos, buses, (bicicletas, motos)
	HC	--
	EC	<b>entidades de forma circular:</b> lentes, naves extraterrestres <b>entidades con parte circular:</b> copas
	HC	<b>entidades de forma circular:</b> lentes, copas (sujetadas por la boca)
	EC	<b>entidades grandes de forma circular</b>
	HC	--
	EC	<b>aviones</b> (, libélulas, mariposas, paracaídas)
	HC	--
	EC	<b>objetos alargados con extremo de utilidad particular:</b> botella de aceite, envase de mayonesa, envase de pasta dental, pelador
	HC	--
	EC	<b>entidades muy pequeñas:</b> insecto volador
	HC	<b>entidades delgadas:</b> hilo dental, llaves de carro
	EC	<b>entidades de forma genérica</b> <b>entidades de forma indefinida</b>
	HC	--
	EC	<b>objetos esféricos:</b> pelotas, verduras y frutas esféricas
	HC	<b>objetos esféricos:</b> bolas, perillas, verduras, jarrón

	EC	<b>objetos cilíndricos:</b> vasos, tazas, botellas, envases
	HC	<b>objetos cilíndricos:</b> vasos, tazas, botellas, envases
	EC	--
	HC	<b>objetos planos</b> <b>objetos en general (con matiz de delicadeza)</b>
	EC	--
	HC	<b>objetos alargados y delgados:</b> manijas, bolsas (sujetadas por las asas), sogas, freno de manos, jarrones, bates
	EC	--
	HC	<b>objetos alargados:</b> cucharas, sartenes, cuchillos, cepillos de dientes <b>objetos delgados:</b> periódico, billete
	EC	--
	HC	<b>objetos en general (sujetados por ayes)</b>



## 5. Sintaxis de los clasificadores

En este capítulo se desarrollará algunas consideraciones finales a partir del inventario presentado en el capítulo anterior. Por una parte, en la sección 5.1, propondremos de forma preliminar, a partir de los rasgos de las configuraciones manuales clasificadoras que postula Zwitterlood (2003) (véase la sección 2.2.2), la matriz de rasgos de los configuraciones que hemos propuesto como parte del sistema de clasificadores de la LSP. Asimismo, en la sección 5.2, presentaremos cómo y en qué medida la propuesta de análisis de la estructura de los predicados de clasificador de Zwitterlood se puede aplicar al sistema clasificatorio de la LSP, tomando como base de la explicación dos enunciados en los que aparece un *entity classifier* (uno con un verbo de movimiento y otro con un verbo de existencia o locación) y uno en el que aparece un *handling classifier*. Para esta propuesta de aplicación se tomará en consideración los aspectos problemáticos del planteamiento de Zwitterlood (2003) que comentamos al final del capítulo 2.

Por otro lado, en 5.3 nos detendremos en tres aspectos de importancia surgidos del análisis del corpus de narraciones y de las consultas con los señantes, y comentaremos los motivos, vinculados con uno de estos aspectos, que nos llevaron a no incluir (al menos, por el momento) una configuración manual en el inventario.

### 5.1. Propuesta preliminar de rasgos de los clasificadores de la LSP

En vista de que se ha presentado la propuesta de Zwitterlood (2003) de las configuraciones manuales clasificadoras como un sistema adicional de marcas de concordancia en las lenguas de señas y de que, como se he mencionado anteriormente, en la teoría lingüística la concordancia es considerada como un conjunto de rasgos, en esta sección propondremos, a partir de las descripciones presentadas en el capítulo anterior sobre cada uno de los clasificadores de la LSP, una versión preliminar de las matrices de rasgos de los dos tipos de clasificadores en esta lengua.

Si bien consideramos que es necesario un estudio aún más profundo de los ámbitos de uso que son aceptables por los señantes para cada configuración, nos aventuramos a proponer, como una contribución adicional de la presente investigación y un punto de partida para investigaciones posteriores, las especificaciones de estos rasgos: en la tabla 4 para los *entity classifiers* y en la tabla 5 para los *handling classifiers*.

Para realizar esta tarea, nos hemos basado en la propuesta de rasgos de Zwitserlood que resumimos en la tabla 2 (de la sección 2.2.2) –y que reproducimos a continuación para mayor facilidad– y en las matrices de rasgos que la autora postula para los clasificadores de la NGT (cf. Zwitserlood 2003: 194-195). Si bien en muchos de los casos, los rasgos que son válidos para los clasificadores de la NGT también parecen serlos para los de la LSP, en otros casos estos difieren (y en otros casos, los menos, no hay en la NGT una configuración manual clasificadora equivalente a la propuesta en la LSP).















**Tabla 2. Conjunto de rasgos del sistema de clasificadores propuesto por Zwitserlood (2003)**

	Animacidad y posesión de extremidades	Forma	Control
<b>Entity classifiers</b>	[animado] [con piernas]	[±recto] [±pequeño]	
<b>Handling classifiers</b>		[±plano] [±volumen]	[control]










Recordemos brevemente el significado de cada uno de los rasgos. Los rasgos [animado] y [con piernas] solo se vinculan con los *entity classifiers* y se refieren el primero a la animacidad atribuida al referente, y el segundo, a la especificación de que este mismo posee extremidades que le sirven para su desplazamiento. Los rasgos de la segunda columna son relevantes para ambos tipos de clasificador, e indican lo siguiente: el rasgo [±recto], que la constitución física de la entidad denotada es recta –o tiene extremos rectos– (o que no lo es); el rasgo [±pequeño], que el tamaño de la entidad a la que se refiere el clasificador es reducido (o que no lo es); el rasgo [±plano], que la entidad denotada es plana (o que no lo es); y el rasgo [±volumen], que el referente es característicamente tridimensional (o que no lo es). Por último, el rasgo [control] solo es relevante para los *handling classifiers* e indica el grado de control ejercido en el objeto durante su manipulación.

A continuación, presentamos las tablas con las matrices de rasgos de cada conjunto de clasificadores:

**Tabla 4. Rasgos de los *entity classifiers* de la LSP**

CM	animado	c. piernas	recto	pequeño	plano	volumen
			+		-	+
	+					
		+				
			+		+	+
			+			+
			-		-	+
					-	+
				+		-
			-		+	-
			-	-	+	-
			+		-	+
					-	+
				+		+
						+

**Tabla 5. Rasgos de los *handling classifiers* de la LSP**

CM	recto	pequeño	plano	control
	+	-	-	-
	-	-	-	-
			-	-
			+	+
		+		-
	+		+	+
			-	+
	+		+	+
	+			+


## 5.2. Estructura sintáctica de los clasificadores de la LSP

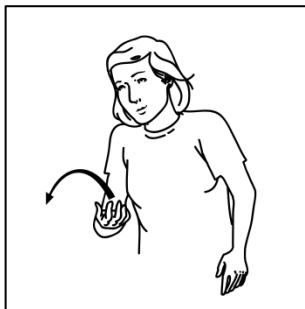
En esta sección retomaremos la propuesta de análisis de la estructura de las construcciones en las que aparecen las configuraciones manuales clasificadoras de Zwitserlood (2003) que presentamos en 2.2.2 para mostrar la posibilidad de su aplicación en el sistema de clasificadores de la LSP, tomando en cuenta las consideraciones que comentamos al final de la presentación de su planteamiento en la sección mencionada. Para ello, tomaremos como ejemplos los enunciados en (64) a continuación:



## (64) LSP





a. MOVER.IZQ-CL:   
 „(El muñeco de la  
 bicicleta) se fue.“



b. x-DAR-CL:   
 „(Alguien) le da una manzana.“




c. MD: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-CL:   
 MI: ESTAR-LOC<sub>centro</sub>-CL:   
 „(La muñeca) estaba sobre el  
 centro de mesa.“

En el enunciado (64a), en el que una entidad se desplaza, la derivación sería de la siguiente manera. En primer lugar, junto a la raíz de movimiento ( $\sqrt{\text{MOVER}}$ ) se ensamblan el argumento Tema y, por tratarse de un evento de movimiento, los dos argumentos locativos (Origen y Meta), como se puede ver en la Figura 5a. En la inserción de los argumentos se incluyen también los rasgos de cada uno. En el enunciado que analizamos, solo hay especificación para uno de ellos: para el argumento interno Tema.

Como se mencionó al presentar la propuesta de Zwitserlood de los clasificadores como marcas de concordancia, al aceptar esta hipótesis se plantea que, en consecuencia, en las lenguas de señas hay dos sistemas de concordancia: uno de lugar y uno de clasificador. Por ello, en principio, cada referente nominal posee esa doble posibilidad de especificación, como se puede observar a continuación:

## (65) Rasgos para (64a)


a.   $\leftrightarrow$  [+recto, +plano, +volumen]

LSP

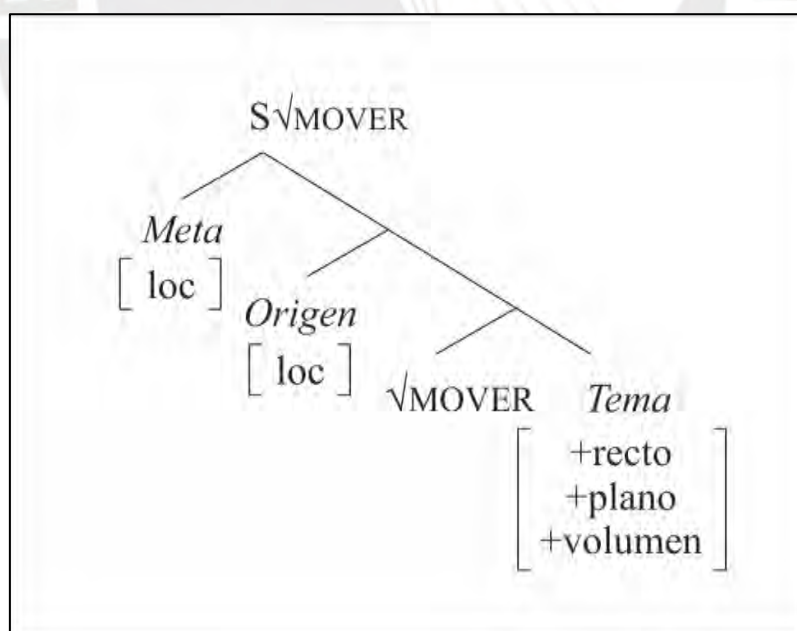
b. [loc<sub>muñeco</sub>]  $\leftrightarrow$  [+loc<sub>x</sub>]

Tal como expusimos al final de la sección 2.2.2, el argumento Tema siempre tomará los rasgos del segundo sistema mencionado –por lo cual, en la inserción de los ítems léxicos del enunciado en (64a), no se elegirá para el argumento que refiere al muñeco el sistema de concordancia de locus, sino el clasificador–, mientras que los argumentos locativos tomarán los del sistema de concordancia de lugar.

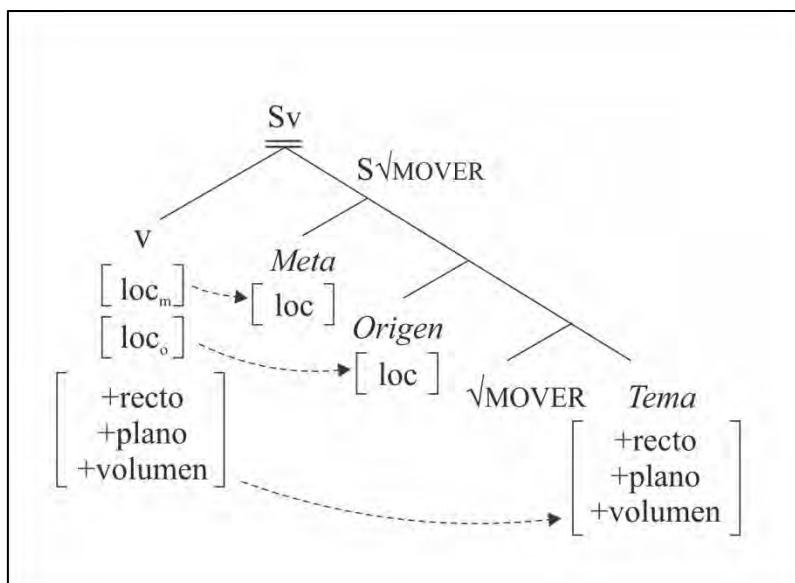
Una vez que se han insertado los argumentos, se ensambla el nodo categorial (v), el cual establece una relación de concordancia con los rasgos de los argumentos de la

raíz verbal, como se muestra en la Figura 5b. Notemos que aquí (v) actúa como una sonda que valúa sus rasgos con varias metas, es decir, como un núcleo cuyos diferentes rasgos son valuados en una relación de concordancia con varios otros núcleos –esto es, una instancia de *multiple agree* (Hiraiwa 2001, Béjar y Rezac 2003, Rodríguez Mondoñedo 2007, Nevins 2007, entre otros). Con la asignación de una categoría a la construcción (en este caso, de la categoría verbal, al ser el nodo insertado un núcleo verbalizador), la derivación es enviada a PF y LF y a la Interfaz Conceptual. Es en este punto de la derivación, en el que se realizan la inserción de los ítemes léxicos correspondientes a los rasgos de cada argumento y la materialización de la raíz de movimiento (Figura 5c). Como los argumentos locativos no presentan una especificación en el enunciado estudiado, se insertará el rasgo de *locus* por defecto, que es el espacio neutro (esto es, el espacio que se encuentra inmediatamente delante del señante). La raíz de movimiento es interpretada en este punto como un movimiento hacia la izquierda, lo cual se traduce en la realización de la seña como un desplazamiento de la configuración manual  hacia la izquierda, sin dirigirse a un punto establecido del espacio señante.

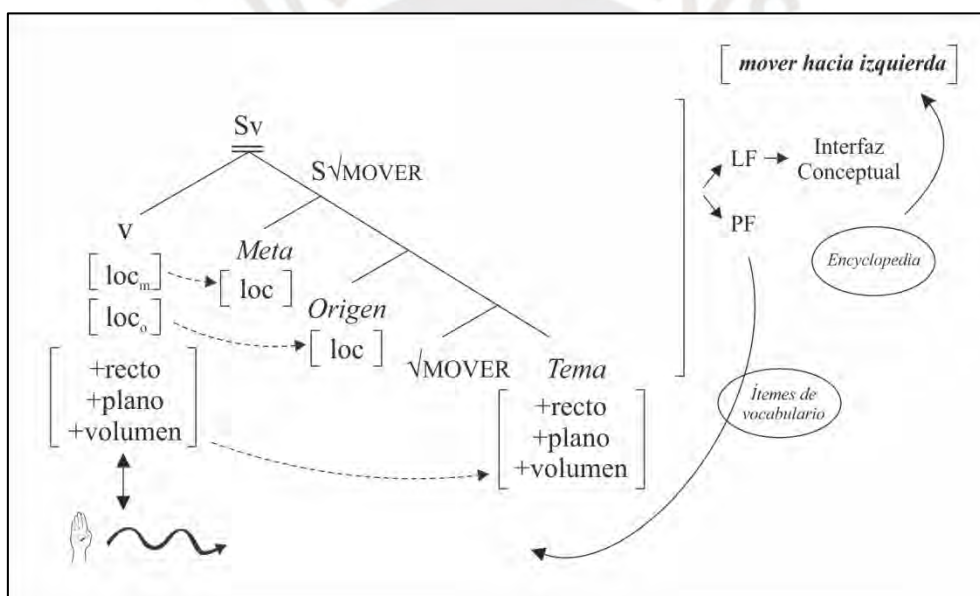
**Figura 5. Derivación de (64a) hasta la materialización**



a. Inserción de la raíz de movimiento y sus argumentos




b. Inserción del nodo categorial y la operación de concordancia





c. Envío de la derivación a PF y LF y materialización

Por otro lado, en el enunciado (64b), en el que una persona le da una manzana a otra, la derivación sería de la siguiente manera. En primer lugar, a la raíz de movimiento ( $\sqrt{\text{DAR}}$ ) se ensambla el argumento Tema, además de los argumentos locativos de Origen y Meta, como se muestra en la Figura 6a. Los rasgos de cada argumento se pueden encontrar a continuación:

**(66) Rasgos para (64b)**a.  ↔ [-recto, -plano, +volumen]

LSP

b.  ↔ [-recto, -plano]c.  ↔ [+animado]d. [loc<sub>manzana</sub>] ↔ [+loc<sub>x</sub>]e. [loc<sub>señante</sub>] ↔ [+loc<sub>3a</sub>]f. [loc<sub>destinatario</sub>] ↔ [+loc<sub>3b</sub>]

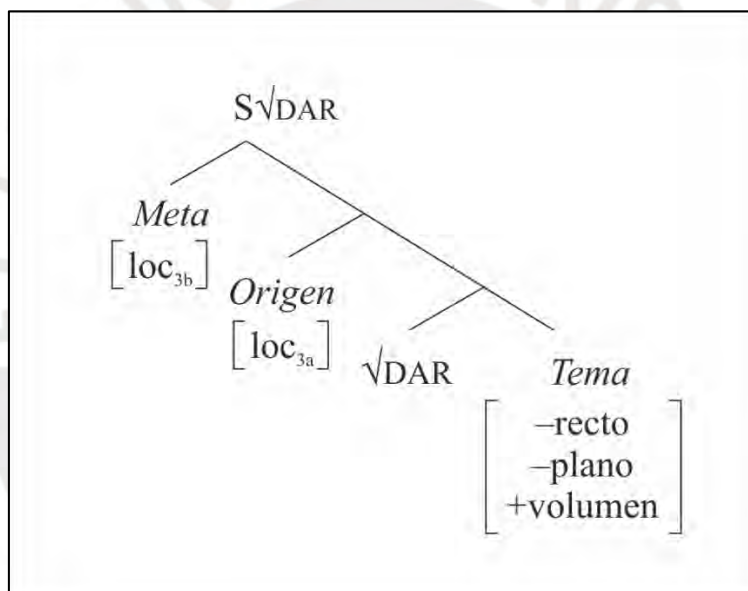
El argumento Tema (la manzana) tomará los rasgos del sistema clasificatorio, mientras que los demás argumentos (las dos personas involucradas en el evento: quien entrega la manzana y quien la recibe) tomarán los rasgos de *locus*. Para el caso del destinatario de la acción, como se puede ver en (66), se especifica un rasgo [+loc<sub>3b</sub>] que refiere a una tercera persona, no presente físicamente durante el discurso. Previamente, ya se ha determinado el punto del espacio señante vinculado con este participante. En el caso del agente de la acción, se vincula con la posición del señante.

Inmediatamente después, se ensambla el nodo categorial (v), que, al igual que en el caso de (64a), establece una relación de concordancia múltiple con los rasgos de los argumentos de la raíz (Figura 6b). En este enunciado, además, por tratarse de una construcción transitiva (denotada por la presencia de un asterisco en el nodo categorial: v\*), se inserta también el argumento externo especificado con los rasgos propios de la manipulación del objeto denotado en el predicado verbal, es decir, los propios del *handling classifier* correspondiente. En este punto, la derivación es enviada a PF y LF y a la Interfaz Conceptual (Figura 6c), y se materializa, por principio del Programa Minimista del cual forma parte el modelo de la Morfología Distribuida, solo el núcleo del Sv y lo que se encuentra en la posición de complemento de este, esto es, todos los argumentos del S<sup>v</sup>DAR, como se puede ver en la Figura 6c. Con respecto a la configuración manual, proponemos por el momento, en el marco de la presente investigación, que se materializa, pero que posteriormente, al materializarse el argumento Agente al cierre de la siguiente fase, se producirá un choque en la construcción debido a que en una señal solo puede haber una configuración manual especificada. Por esta razón, ambas configuraciones (que, circunstancialmente, en este caso son iguales, pero que podrían ser distintas) entrarán en competencia y, por el contexto agentivo de la construcción, se preferirá realizar finalmente la configuración

correspondiente al argumento Agente, es decir, el *handling classifier*  $\text{H}^{\text{H}}$  (y no el *entity classifier*  $\text{H}^{\text{E}}$ )<sup>26</sup>.

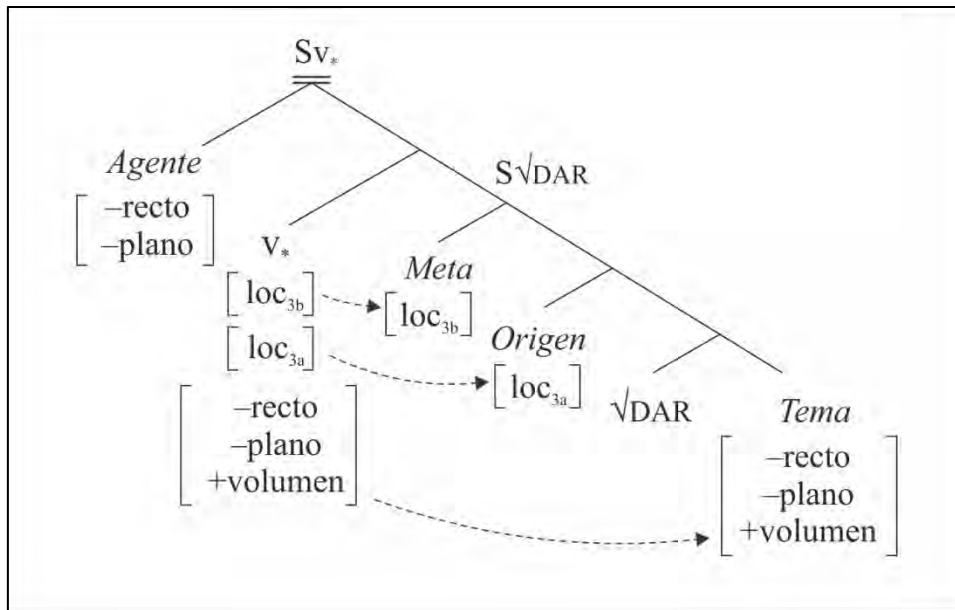
Seguidamente, la derivación continúa y, al insertarse el núcleo T, este establece relaciones de concordancia con los rasgos de configuración manual del argumento externo Agente y, al ya tener especificados estos rasgos clasificadores, con los rasgos de locación en  $v^*$  (Figura 6d). Cuando se cierra la siguiente fase y la derivación se envía nuevamente a PF y LF, ocurre lo que se indicó en líneas anteriores: hay un choque en la construcción y los dos ítemes que son incompatibles entre sí (las dos configuraciones manuales) entran en competencia para determinar cuál se realizará.

**Figura 6. Derivación de (64b) hasta la materialización de los nodos de concordancia**

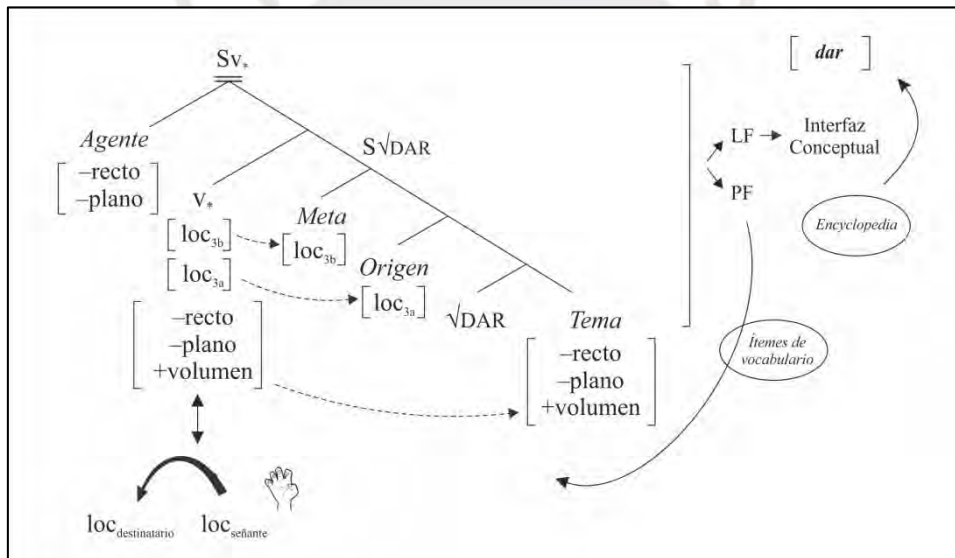


a. Inserción de la raíz de movimiento y sus argumentos

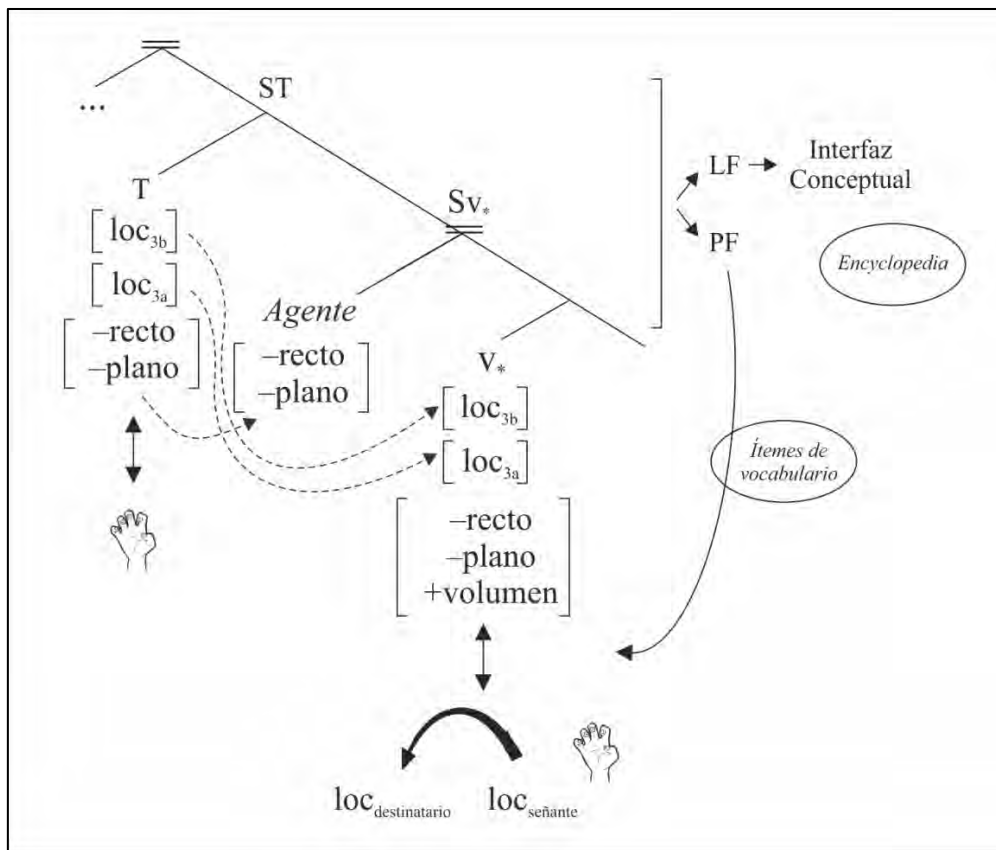
<sup>26</sup> Otra posibilidad que se podría explorar para explicar lo que ocurre en las construcciones transitivas de clasificador es asumir una postura como la de Skinner (2009), quien propone la hipótesis del Domain-based Triggered Spell-out, según la cual una fase se envía a PF y LF solo cuando ya se ha ensamblado el siguiente núcleo alto (2009: 169). Esto permitiría que los rasgos del argumento Agente, con los que T, como se verá en las líneas siguientes, concuerda, influyan de alguna manera para suspender momentáneamente la materialización de la configuración manual hasta que se pueda materializar la especificada en dicho argumento, momento en el que se daría una competencia entre las dos configuraciones posibles y ganaría la agentiva.





b. Inserción del nodo categorial y la operación de concordancia



c. Envío de la derivación a PF y LF y materialización



d. Derivación hasta la siguiente fase y materialización del argumento externo

Por último, en el enunciado (64c) una entidad está localizada sobre una superficie. Como vimos en la sección 4.1.2, en las lenguas de señas es posible hacer uso de ambos articuladores manuales para expresar distintos componentes en eventos como los de movimiento o locación. Esto mismo ocurre en este caso, ya que observamos que en este enunciado la señante articula en la mano derecha (su mano dominante) el clasificador , que representa a la muñeca (la *FIGURA* en este evento), y en la mano izquierda articula el clasificador , que representa a la mesa (el *FONDO* en este evento). Seguimos la propuesta de Zwitserlood (2003) de que los predicados como (64c), en los que aparece más de una indicación de movimiento, locación o existencia (es decir, en los que cada mano articula una configuración manual clasificadora –que puede ser la misma o diferente– y va acompañada de una raíz de movimiento, existencia o locación) no son un solo predicado, sino dos, que se articulan simultáneamente. Esto mismo ocurre también secuencialmente (2003: 220). Por lo tanto, solo indicaremos a continuación la derivación de la estructura de la construcción verbal en la que se predica de la muñeca que está localizada en un lugar.

La derivación sería de la siguiente manera. En primer lugar, a la raíz estativa ( $\sqrt{\text{ESTAR}}$ ) se le ensamblan el argumento Tema y un argumento locativo con la información sobre la ubicación de la entidad, como se puede ver en la Figura 7a. Los rasgos posibles para argumento se pueden encontrar en (67):

(67) **Rasgos para (64c)**

a.  $\left[ \begin{smallmatrix} \text{mano} \\ \text{pie} \end{smallmatrix} \right] \leftrightarrow [\text{con piernas}]$

LSP

b.  $\left[ \begin{smallmatrix} \text{mano} \\ \text{pie} \end{smallmatrix} \right] \leftrightarrow [+recto, +plano, +volumen]$

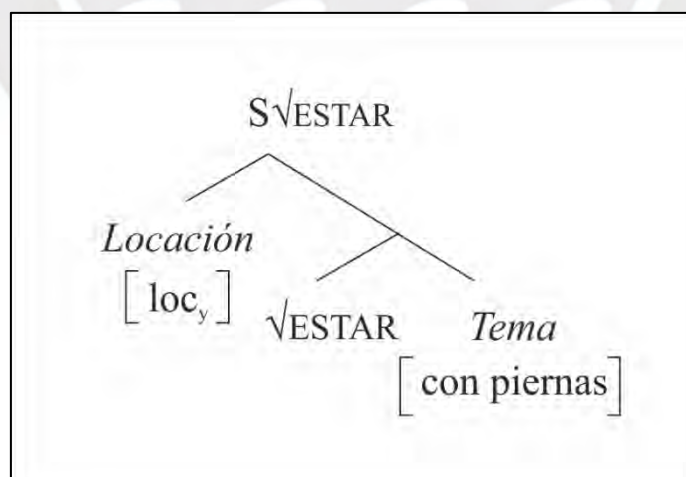
c.  $[\text{loc}_{\text{muñeca}}] \leftrightarrow [+loc_x]$

d.  $[\text{loc}_{\text{mesa}}] \leftrightarrow [+loc_y]$

El argumento Tema, como se indicó anteriormente, tomará los rasgos clasificatorios, mientras que el argumento locativo, tomará los rasgos propios de *locus*.

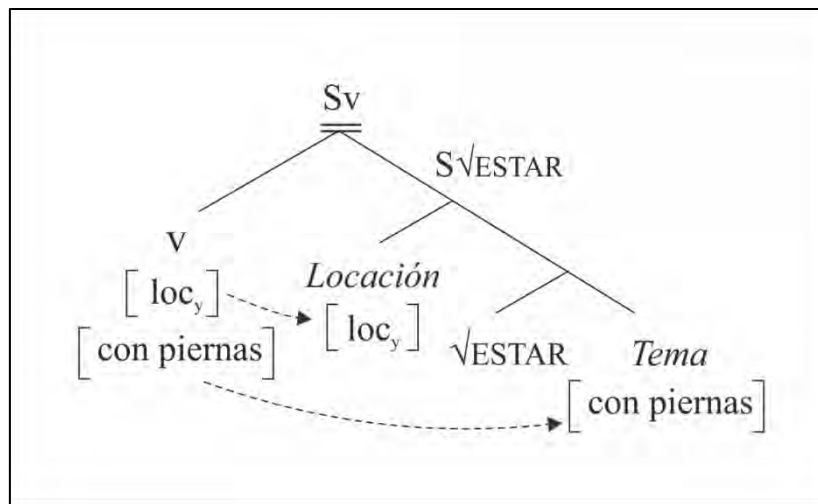
Posteriormente, se ensambla el nodo categorial (v), que, como en los ejemplos anteriores, establece relaciones de concordancia con los argumentos de la raíz (Figura 7b). A continuación, se envía la derivación a PF y LF y a la Interfaz Conceptual, punto en el que se insertan los ítems de vocabulario correspondientes. El resultado de la inserción se puede ver en la Figura 7c.

**Figura 7. Derivación de (64c) hasta la materialización de los nodos de concordancia**

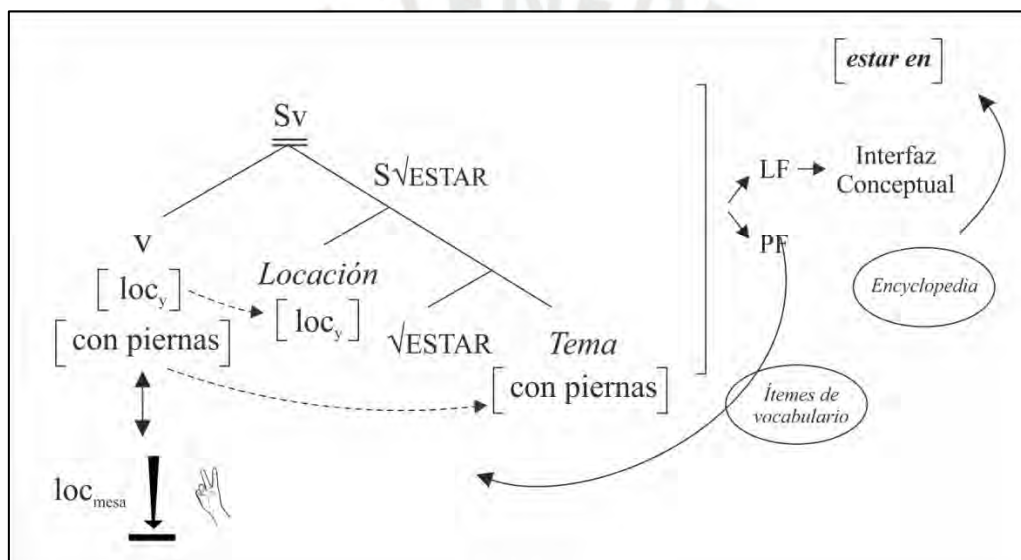


a. Inserción de la raíz y sus argumentos





b. Inserción del nodo categorial y la operación de concordancia







c. Envío de la derivación a PF y LF y materialización

A partir de lo presentado, se puede comprobar que la modificación de los aspectos que observamos en 2.2.2 con respecto al análisis propuesto por Zwitserlood (2003) se puede aplicar sin inconvenientes al sistema de clasificadores de la LSP, tanto en el caso de eventos de locación y existencia, como en eventos de movimiento transitivos e intransitivos. Consideramos que las precisiones hechas contribuyen a dar una mayor claridad explicativa a la hipótesis de los clasificadores en las lenguas de señas como marcas de concordancia.



A continuación, en la siguiente sección, se desarrollará tres aspectos derivados del análisis que dio como producto el inventario de clasificadores y se expondrán las



razones que motivaron la exclusión (al menos, por el momento) de una configuración en este conjunto de configuraciones manuales.

### 5.3. Otros aspectos


Una vez presentadas en el capítulo anterior las configuraciones manuales clasificadoras que proponemos como significativas en la LSP, en esta sección de las consideraciones finales, nos detendremos brevemente a exponer tres aspectos de estas configuraciones que se evidenciaron en las narraciones: la variación (motivada) de  y  (en 5.3.1), la posibilidad de representación de referentes plurales en las configuraciones manuales  y  (en 5.3.2); y la posible complejidad morfológica de estas configuraciones (en 5.3.4), rasgo que adelantamos en la sección 4.1.1. Además, vinculado en gran parte con el segundo de estos aspectos, comentaremos las razones que nos llevaron a dejar de lado (por el momento) en el inventario a una configuración manual que representaría directamente a las entidades con muchas patas o extremidades (en 5.3.3).





#### 5.3.1. Variación motivada de y

En las consultas a los señantes, la actividad 2 (véase Anexo) estuvo centrada en determinar si las configuraciones  y  eran variantes de una misma configuración o si se trataba de dos configuraciones manuales clasificadoras significativas en la LSP.

Si bien entre las personas entrevistadas que reconocieron una diferencia de significación entre ambas configuraciones la configuración  en los eventos de movimiento fue identificada por la mayoría como referida a un desplazamiento más rápido que la configuración , fue clara la preferencia por el empleo de esta última en los predicados que involucraban este tipo de eventos. Los señantes indicaron que con esta configuración manual el movimiento alternado de los dedos seleccionados con mayor o menor rapidez permitía expresar la velocidad del movimiento del referente representado. Sin embargo, a partir de las realizaciones de estas dos configuraciones en las narraciones analizadas, parece ser cierto que la alternancia entre la una y la otra no es significativa, es decir, que estas configuraciones son variantes de una misma configuración manual clasificadora.

En vista de lo mencionado, consideramos que sería necesario realizar un estudio más detallado de este aparentemente distinto matiz semántico de las configuraciones para poder determinar con certeza el motivo de esta diferente interpretación. Por nuestra

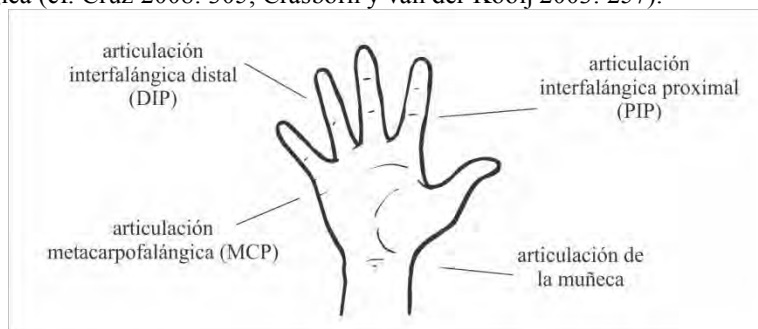
parte, nos inclinamos por relacionar esta vinculación de mayor velocidad a la realización  con la seña ESCALAR, que presenta esta configuración. Uno de los señantes que participó en las sesiones indicó que identificaba el uso de esta configuración con el movimiento ascendente propio de esta seña, y cuando se le consultó por la posibilidad de usar esta misma configuración pero con un movimiento regular en el plano horizontal manifestó que era posible y que se interpretaba como un movimiento rápido. Esto quizá podría deberse a que el esfuerzo inherente a la acción de escalar, al desaparecer el obstáculo del ascenso, se traduce en el movimiento plano en la interpretación de una mayor fuerza o rapidez en el movimiento.



Cabe señalar, además, que la aparición de la configuración  en ESCALAR –y la no aparición de la configuración – se puede explicar a partir de la facilidad articularia, ya que para señar la realización  es necesario flexionar la articulación de la muñeca, mientras que esta característica articularia no se da en la realización  en la que la flexión se da en las articulaciones interfalángicas distal (DIP) y proximal (PIP) <sup>27</sup> (cf. Zwitterlood 2003: 131). Al requerir el predicado verbal que haya un movimiento ascendente, la articulación de esta segunda realización es más factible de ser mantenida que la primera. De comprobarse la validez de la hipótesis propuesta, se podría sostener con seguridad que las dos configuraciones manuales son variantes de una misma configuración clasificadora.

### 5.3.2. La representación de referentes plurales






En las narraciones analizadas fue frecuente encontrar que, junto a la posibilidad de representar la participación de más de una entidad en los enunciados por medio de la



<sup>27</sup> Desde un punto de vista anatómico, los dedos de las manos constan de tres falanges: la falange proximal, que es la que está más cerca del centro de la mano; la falange distal, que es la que está más alejada; y la falange medial, que se encuentra entre las dos anteriores. Las dos articulaciones de cada dedo que se encuentran entre las falanges son denominadas articulación interfalángica distal (DIP; que une a las falanges distal y medial) y articulación interfalángica proximal (PIP; que une a las falanges medial y proximal), y la articulación que une cada dedo con los huesos metacarpianos es llamada articulación metacarpofalángica (cf. Cruz 2008: 305; Crasborn y van der Kooij 2003: 257).



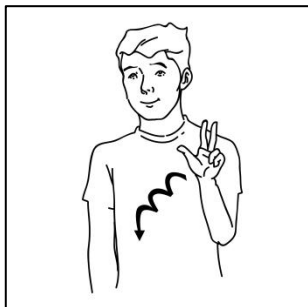
duplicación de una configuración manual determinada en la segunda mano, se empleaba una especie de pluralización –por medio de la selección de dedos adicionales– en las configuraciones manuales clasificadoras de entidad en las que normalmente solo se selecciona el dedo índice, esto es, en las configuraciones  y . Este fenómeno también ha sido observado en otras lenguas de señas como la ASL (por ejemplo, por Supalla 1986: 200, quien se refiere a la existencia de *number classifiers*) y la NGT (Zwitserslood 2003: 111). Para esta última lengua, Zwitserslood propone que el fenómeno se debe a un proceso de incorporación de número.

La incorporación de número ha sido registrada como posible en las expresiones de tiempo (generalmente realizado por medio de la selección de un número determinado de dedos en la articulación de las señas SEMANA, MES o AÑO; cf. Pfau 2016: 200) y en los pronombres (Steinbach 2012: 122) en distintas lenguas de señas. En vista de que lo que ocurre en las configuraciones manuales clasificadores sigue un proceso similar –esto es, el aumento de la cantidad de dedos seleccionados que indica el aumento correspondiente de entidades, siempre sobre una configuración manual base que solo selecciona el dedo índice– seguiremos la propuesta de Zwitserslood de llamar a este fenómeno incorporación de número.

En la LSP, la incorporación de número permite referirse a la cantidad exacta de referentes que pueden ser representados directamente con la configuración . Así, por ejemplo, en (68a), la configuración  representa a tres entidades (personas, en este caso) que se desplazan. A diferencia de la NGT, lengua en la que Zwitserslood indica que la configuración  refiere a una multiplicidad imprecisa de referentes, en la LSP esta configuración puede indicar también que la cantidad de entidades a las que se hace referencia es cinco. Según los señantes consultados, la distinción entre las ocasiones en las que la configuración  representa la cantidad exacta de referentes y aquellas en las que indica una multiplicidad imprecisa es posible gracias a los rasgos no manuales (hinchando las mejillas en el segundo caso). Además, la referencia a múltiples entidades también se puede lograr articulando la configuración  en ambas manos.

Con respecto a la incorporación de número en la configuración , solo es posible la referencia a múltiples entidades, mas no a un número preciso de ellas. Esto se da por medio de la configuración , como se puede observar en (68b).

(68) LSP



a. MOVER.ADELANTE-CAMINANDO-  
CL:3 (👉👉👉)  
„Tres personas fueron.“



b. MD: MOVER.CENTRO-MENEANDO-CL:👉  
MI: MOVER.CENTRO-MENEANDO-CL:👉  
„Había muchas hormigas moviéndose“

### 5.3.3. ¿Tiene la LSP una configuración manual clasificadora para entidades con muchas patas (👉)?

En las narraciones analizadas inicialmente, debido a que una de las actividades consistía en la narración del corto *Oktapodi* –en el que, como se mencionó en la sección 3.1, los personajes principales eran dos pulpos–, la aparición de la configuración 👉 fue muy frecuente. Un ejemplo de esto se puede encontrar en (69). La configuración se alternaba en la representación directa de los pulpos con otras configuraciones, como 👉, 👉 y 👉. Por esta razón, la consideramos en una versión preliminar del inventario de configuraciones manuales clasificadoras de la LSP.

(69) LSP







MD: MOVER.ADELANTE-SALTANDO-HC:👉  
MI: ESTAR-LOC<sub>x</sub>-CL:👉  
„(El pulpo) comenzó a nadar.“

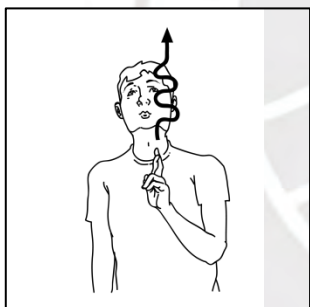
Sin embargo, hay dos razones por las que consideramos necesario realizar una investigación más profunda alrededor de esta configuración antes de proponerla con plena certeza como parte del inventario.

La primera razón tiene relación con lo presentado en la sección anterior. Como se puede observar, la constitución de este clasificador refiere a un cuerpo que posee



múltiples extremidades alargadas (esto es, muchas patas), lo cual bien podría explicarse a partir del proceso de incorporación de número que se ha mostrado que ocurre en la LSP y en otras lenguas de señas.


La segunda razón consiste en la posibilidad de que los señantes, frente a una seña bimanual asimétrica –es decir, una seña bimanual en la que se articula en cada mano una configuración manual distinta– como PULPO (que consiste en la articulación de la configuración  en una mano y la de  en la otra), opten por simplificarla de alguna forma –quedándose con la configuración de una sola de las manos– para que el desplazamiento de la entidad representada en el espacio señante y su interacción con otras entidades sean más factibles. Este comportamiento también ha sido observado en otras señas bimanuales de este tipo, como en COHETE, por ejemplo. Esta seña consiste en la articulación de la configuración  en una mano y en la de  en la otra, y cuando el referente participa en eventos de movimiento es posible que solo se mantenga la primera configuración en la mano correspondiente, como se puede observar en (70). Los rasgos no manuales o el contexto permiten mantener la referencia, al parecer, sin ninguna dificultad.

(70) LSP



MOVER.ARRIBA-ONDULANTE-CM:   
 „El cohete vuela.“







Es importante notar que la selección de la mano en la que se mantendrá la articulación parece ser regular, ya que en ambos casos la configuración mantenida es aquella que en la articulación completa de la seña guía el desplazamiento ( en el caso de pulpo y  en el de cohete). Aunque en algunos casos coincide la articulación de esta „configuración-guía“ en la mano dominante del señante, esto no ocurre en todos los casos. Sin embargo, independientemente de la mano en la que se articule, esta configuración es siempre la que se mantiene.

Las dos razones expuestas permiten hacer pensar que la configuración  no forma verdaderamente parte de los clasificadores de la LSP, sino que más bien su aparición responde a motivaciones distintas. Se hace necesario, por tanto, verificar si, por ejemplo, esta configuración puede ser utilizada de forma regular para representar a otros seres con numerosas extremidades.






#### 5.3.4. ¿Se puede afirmar que las configuraciones manuales clasificadoras de la LSP sean morfológicamente complejas?

Supalla (1982, 1986) hace notar que en la ASL es posible encontrar complejidad morfológica en algunas configuraciones manuales, a las cuales se les puede añadir morfemas y a partir de las cuales se puede crear nuevos clasificadores. Este grado de complejidad, no obstante, no es encontrado en todas las lenguas de señas. Para la NGT, por ejemplo, Zwitserlood realiza una serie de pruebas que la llevan a concluir que las configuraciones manuales clasificadoras no tienen este tipo de complejidad (cf. 2003: 113-122).

En las historias en LSP que fueron narradas para las primeras sesiones analizadas, había una que incluía el evento del choque de un auto con un muro. En vista de que encontramos una variante no esperable dentro de las configuraciones que se emplearon, se planteó una de las actividades de las sesiones de consulta en torno a eventos en los que una entidad chocaba con otra entidad que era plana (véase la actividad 13 en el Anexo). Las entidades que chocaban fueron un ave y, nuevamente, un auto.

Para nuestra sorpresa, en las respuestas que obtuvimos apareció un fenómeno que no habíamos observado hasta el momento (probablemente, por falta del estímulo necesario): en ambos casos hubo señantes que modificaron la constitución de los dedos seleccionados luego del choque para representar la deformidad causada por el suceso en la entidad. De esta manera, las configuraciones empleadas en estos casos ( y , respectivamente) terminaron luego del evento de choque con las articulaciones interfalángicas proximal y distal flexionadas (por ejemplo, la configuración  terminó con la forma ). Uno de los señantes indicó incluso que era posible –acompañado por los rasgos no manuales adecuados– que la configuración  con la articulación modificada () pudiera retomar su trayectoria original.

Este es uno de los fenómenos que fue notado por Supalla en la ASL y recibió de su parte el nombre de *wrecked morpheme* (1982: 39, 42; 1986: 199).

Por otro lado, como se comentó anteriormente, entre las actividades que se propusieron para estudiar el comportamiento de las configuraciones  y , se incluyó una en la que se les pedía a los señantes narrar un video en el que un hombre avanzaba de rodillas en una procesión. Todos los entrevistados emplearon la configuración , que avanzaba de forma „procesional“ sobre la configuración  de la otra mano, lo cual parece ser un ejemplo claro de la posibilidad de modificar la configuración interna de un clasificador () para representar una característica saliente adicional del referente.

Los dos hechos mencionados parecerían sugerir que es posible identificar complejidad al interior de algunas de las configuraciones manuales clasificatorias de la LSP. Sin embargo, este fenómeno ha sido encontrado de forma bastante limitada, por lo cual en este caso también será necesario realizar un estudio específico alrededor de este aspecto para descartar la influencia de algún factor adicional y examinar el grado de alcance que tiene en el conjunto de los clasificadores y si se expresa de forma similar en distintos contextos. En cualquier caso, consideramos que los dos casos encontrados de modificación en la forma de las configuraciones manuales no son indicadores de que el conjunto de clasificadores en la LSP sea un conjunto abierto, sino que parecerían ser variaciones de alcance restringido en algunos de los elementos de un conjunto cerrado de clasificadores. Otro punto que apoya esta idea es que no hemos encontrado en las narraciones ningún caso en el que se hiciera una manipulación „creativa“ de los clasificadores que añada configuraciones novedosas al inventario, como manifiesta encontrar Supalla en la ASL (cf. 1986: 201).





## 6. Conclusiones

A partir del estudio de los clasificadores en la lengua de señas peruana, podemos proponer las siguientes conclusiones:

(1) Es posible postular, en esta lengua, la existencia de 21 configuraciones manuales clasificadoras: 12 de ellas hacen referencia directa a los objetos (*entity classifiers*) y 9 de ellas hacen referencia de forma indirecta a los objetos (*handling classifiers*). Sin embargo, como mencionamos al final del capítulo en el que presentamos el inventario, si bien consideramos que el sistema de clasificadores de la LSP está constituido por un número (casi) finito de elementos (ver conclusión 5, líneas abajo), es probable que exista en esta lengua alguna configuración manual clasificadora que no aparece listada en el presente trabajo. Esto debido a que, a pesar de que hemos procurado analizar enunciados en los que se incluyera una variedad significativa de tipos de entidades, los límites de la investigación no han permitido desarrollar más que en un pequeño grado la elicitación de entidades imaginarias, poco comunes o con características distintas de las que habitualmente tienen en la cotidianidad.

En total, las configuraciones manuales que, siguiendo la propuesta de Zwitserlood (2003), materializan estas marcas de concordancia son 16, ya que algunas de ellas se emplean en ambos tipos de representación. Este es un hecho que también se ha registrado en otras lenguas de señas.

(2) Si bien hay tendencias regulares en la preferencia por el uso de un determinado clasificador en la representación de los referentes, muchas veces los límites entre lo aceptable y lo no aceptable son difusos y varían de persona a persona. Este aspecto, no obstante, era de esperarse, pues ya ha sido encontrado en otras lenguas de señas que el criterio de “característica saliente” que guía la selección del clasificador se adapta al contexto discursivo.

(3) Además de la adecuación de las propiedades particulares de cada clasificador con las características del referente al que representan y de la relevancia especial de un cierto aspecto del referente en el discurso, muchas veces también la facilidad articulatoria tiene un rol importante en la explicación de la selección de determinados clasificadores o de algunas variantes que estos presentan. Es interesante el caso que comentamos en la sección correspondiente de la variación entre la configuración  y la configuración  (5.3.1) Consideramos que este es un aspecto que no debería dejarse de lado en trabajos como el que nos ha ocupado.

(4) Vinculado con el punto anterior, en la elaboración del inventario nos hemos podido percatar de que la posibilidad que permite la modalidad signada de, por ejemplo, sostener la articulación de una seña bimanual (sea simétrica o asimétrica) en una sola de las manos para hacer que este referente entre en relación con otros puede llevar a considerar que estas configuraciones son clasificadoras. El caso que comentamos al final del capítulo 5 con la seña PULPO y lo que observamos ocurrir de igual forma con la seña COHETE nos parece sumamente interesante de analizar. Como mencionamos en su momento, será necesaria una investigación más profunda para procurar determinar características que nos indiquen las ocasiones en que esto es así y aquellas en las que verdaderamente estamos frente a una configuración manual clasificadora novedosa.

(5) El sistema de clasificadores de la LSP parece estar constituido por un sistema casi cerrado de elementos. Esto se evidencia en el hecho de que frente a estímulos de referentes nuevos para los señantes o de situaciones no tan cotidianas, los señantes recurrían a las configuraciones manuales que ya habían utilizado y de forma similar a como lo venían haciendo. A pesar de esto, y como se indicó en la sección correspondiente, algunos comportamientos esporádicos de ciertos clasificadores podrían sugerir que se puede encontrar complejidad al interior de ellos. Para establecer con seguridad si esto se puede proponer como característica de la LSP, se requiere la comprobación por medio de algún instrumento que permita descartar la influencia de algún otro factor.

(6) Por último, como se mostró en el capítulo 5, la propuesta de rasgos para los clasificadores de Zwitserlood (2003) parece ser capaz de capturar de forma correcta el sistema de clasificadores de la LSP. Sin embargo, consideramos que es preciso modificar en la propuesta de análisis de esta autora los puntos expuestos al final de 2.2.2 y aplicados en la presentación de la estructura de las construcciones de clasificador en la LSP en la sección 5.2 para lograr una mayor claridad explicativa del comportamiento de estos elementos lingüísticos.

## 7. Bibliografía

Aikhenvald, Alexandra Y.

2008 *Classifiers: a typology of noun categorization devices*. Oxford: Oxford University Press.

Allan, Keith

1977 "Classifiers". *Language* 53. 2: 285-311.

Aronoff, Mark et al.

2003 "Classifier constructions and morphology in two sign languages". En *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages*. Ed., Karen Emmorey. Mahwah: Lawrence Erlbaum Associates. 53-86.

Aronoff, Mark et al.

2005 "The paradox of sign language morphology". *Language* 81. 2: 301-344.

Béjar, Susana y Milan Rezac

2003 "Person Licensing and the Derivation of PCC Effects". En *Romance Linguistics. Theory and Acquisition. Selected papers from the 32nd Linguistic Symposium on Romance Languages (LSRL)*, Toronto, April 2002. Eds., Teresa Pérez-Leroux e Yves Roberge. Ámsterdam: John Benjamins Publishing Company. 49-62.

Benedicto, Elena y Diane Brentari

2004 "Where Did All the Arguments Go? Argument-Changing Properties of Classifiers in ASL". *Natural Language & Linguistic Theory*. 22. 4: 743-810.

Benedicto, Elena et al.

2007 "Valency in classifier predicates: A syntactic analysis". *Lingua* 117. 7: 1202-1215.

Brentari, Diane, ed.

2010 *Sign Languages*. Cambridge: Cambridge University Press.

Brentari, Diane

2012 "Phonology". En *Sign Language. An International Handbook*. Eds., Roland Pfau et al. Berlín: De Gruyter Mouton. 21-54.

Chang, Jung-hsing et al.

2005 "Classifier Predicates Reanalyzed, with Special Reference to Taiwan Sign Language". *Language and Linguistics* 6. 2: 247-278.

Chomsky, Noam

1995 *The Minimalist Program*. Cambridge, Mass.: The MIT Press.

Cogill-Koez, Dorothea

2002 “Signed language classifier predicates. Linguistic structures or schematic visual representation?”. *Sign Language & Linguistics* 3. 2: 153-207.

Cormier, Kearsy et al.

2012 “Lexicalisation and de-lexicalisation processes in sign languages: Comparing depicting constructions and viewpoint gestures”. *Language & Communication* 32. 4: 329-348.

Crasborn, Onno y Els van der Kooij

2003 “Base joint configuration in Sign Language of the Netherlands. Phonetic variation and phonological specification”. En *The Phonological Spectrum I: Segmental Structure*. Eds. Jeroen van de Weijer, Vincent J. van Heuven y Harry van der Hulst. Ámsterdam: John Benjamins Publishing Company. 257-287.

Cruz, Miroslava

2008 *Gramática de la lengua de señas mexicana*. Tesis doctoral. México D.F.: El Colegio de México.

Cvejanov, Sandra y Mónica Curiel

2006 “Sintaxis y simultaneidad en lengua de señas argentina: una aproximación descriptiva”. *Revista de Lengua y Literatura* 34: 99-112.

Emmorey, Karen

2002 *Language, Cognition, and the Brain. Insights from Sign Language Research*. Mahwah: Lawrence Erlbaum Associates.

Engberg-Pedersen, Elisabeth

2010 “Factors that form classifier signs”. En *Sign Languages*. Ed., Diana Brentari. Cambridge: Cambridge University Press. 252-283.

Glück, Susanne y Roland Pfau

1998 “On Classifying Classification as a Class of Inflection in German Sign Language”. En *Proceedings of ConSole* 6. Eds., Tina Cambier-Langeveld, Anikó Lipták y Michael Redford. Leiden: SOLE, 59-74.

Glück, Susanne y Roland Pfau

1999 “A Distributed Morphology Account of Verbal Inflection in German Sign Language”. En *Proceedings of ConSole* 7. Eds., Tina Cambier-Langeveld, Anikó Lipták, Michael Redford y Erik Jan van der Torre. Leiden: SOLE, 65-80.

Grose, Donovan et al.

- 2007 “Events and telicity in classifier predicates: A reanalysis of body part classifier predicates in ASL”. *Lingua* 117. 7: 1258-1284.

Halle, Morris y Alec Marantz

- 1993 “Distributed morphology and the pieces of inflection”. En *The view from building 20. Essays in Linguistics in Honor of Sylvain Bromberger*. Eds., Kenneth Hale y Samuel Keyser. Cambridge: MIT Press. 111-176.

Hiraiwa, Ken

- 2001 “Multiple Agree and the Defective Intervention Constraint in Japanese”. En *The Proceedings of the MIT-Harvard Joint Conference (HUMIT 2000)*. *MIT Working Papers in Linguistics* 40. Eds., Ora Matushansky et al.. Cambridge, MA: MITWPL. 67-80.

Josep, Maria

- 2011 “Lengua y gesto en la modalidad lingüística signada”. *Anuari de Filologia. Estudis de Lingüística*, 1, 71-99.

Liddell, Scott

- 2003 “Sources of Meaning in ASL Classifier Predicates”. En *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages*. Ed., Karen Emmorey. Mahwah: Lawrence Erlbaum Associates. 199-220.

Lillo-Martin, Diane

- 1991 *Universal Grammar and American Sign Language: Setting the Null Argument Parameter*. Dordrecht: Springer.

Lillo-Martin, Diane y Richard P. Meier

- 2011 “On the Linguistic Status of „Agreement“ in Sign Languages”. *Theoretical Linguistics* 37: 95-141.

Lloyd, Susan

- 2002 “Pronominal reference in signed and spoken language: Are grammatical categories modality-dependent?”. En *Modality and Structure in Signed and Spoken Languages*. Eds., Richard Meir et al. Cambridge: Cambridge University Press. 329-369.

Mathur, Gaurav y Christian Rathmann

- 2012 “Verb agreement”. En *Sign Language. An International Handbook*. Eds., Roland Pfau et al. Berlín: De Gruyter Mouton. 136-157.

Meier, Richard

- 2002 “Why different, why the same? Explaining effects and non-effects of modality upon linguistic structure in sign and speech”. En *Modality and Structure in Signed and Spoken Languages*. Eds., Richard Meir et al. Cambridge: Cambridge University Press. 1-25.

Meir, Irit

- 2001 “Verb Classifiers as Noun Incorporation in Israeli Sign Language”. En *Yearbook of Morphology 1999*. Eds., Geert Booij y Jaap Van Marle. Dordrecht: Kluwer Academic Publishers. 299-319.

- 2012 “Word classes and word formation”. En *Sign Language. An International Handbook*. Eds., Roland Pfau et al. Berlín: De Gruyter Mouton. 77-112.

Morgan, Gary y Bencie Woll

- 2003 “The Development of Reference Switching Encoded Through Body Classifiers in British Sign Language”. En *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages*. Ed., Karen Emmorey. Mahwah: Lawrence Erlbaum Associates. 297-310.
- 2007 “Understanding sign language classifiers through a polycomponential approach”. *Lingua* 117. 7: 1159-1168.

Nevins, Andrew

- 2007 “The Representation of third person and its consequences for person-case effects”. *Natural Language and Linguistic Theory*, 25: 273–313.

Nyst, Victoria

- 2007 *A Descriptive Analysis of Adamorobe Sign Language (Ghana)*. Tesis doctoral, Universidad de Ámsterdam. Utrecht: LOT.

Pfau, Roland

- 2016 “Morphology”. En *The Linguistics of Sign Languages*. Eds., Anne Baker, Beppie van den Bogaerde, Roland Pfau y Trude Schermer. Filadelfia: John Benjamins Publishing Company. 197-228.

Rodríguez Mondoñedo, Miguel

- 2007 *The syntax of objects: Agree and differential object marking*. Tesis doctoral. Connecticut: University of Connecticut.
- 2017 *La lengua de señas peruana: una aproximación lingüística*. Lima: Pontificia Universidad Católica del Perú.

- Rodríguez Mondoñedo, Miguel, Sonia Maruenda y Alexandra Arnaiz (comp.)  
 2015 *Repositorio de la Lengua de Señas Peruana*. Pontificia Universidad Católica del Perú.  
 <<http://investigacion.pucp.edu.pe/grupos/senasgramaticales/proyecto/repositorio-digital-de-la-lengua-de-senas-peruana/>>
- Sandler, Wendy  
 2005 “Sign Language: Overview”. En *Encyclopedia of language and linguistics*. Vol. 11, segunda edición. Ed., Keith Brown. Oxford: Elsevier. 328-338.
- Sandler, Wendy y Dianne Lillo-Martin  
 2006 *Sign Language and Linguistic Universals*. Cambridge: Cambridge University Press.
- Sardinha, Katie  
 2011 *Story-Builder*. Disponible en <http://www.story-builder.ca> (Consulta: 23 de enero de 2018).
- Schembri, Adam  
 2001 *Issues in the Analysis of Polycomponential Verbs in Australian Sign Language (Auslan)*. Tesis doctoral. Sydney: Universidad de Sydney.
- 2003 “Rethinking „classifiers“ in signed languages”. En *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages*. Ed., Karen Emmorey. Mahwah: Lawrence Erlbaum Associates. 3-34.
- Siddiqi, Daniel  
 2009 *Syntax within the Word. Economy, allomorphy, and argument selection in Distributed Morphology*. Amsterdam: John Benjamins Publishing Company.
- 2010 “Distributed Morphology”. *Language and Linguistics Compass* 4/7: 524-542.
- Skinner, Tobin  
 2009 *Investigations of downward movement*. Tesis doctoral. Montreal: McGill University.
- Steinbach, Markus  
 2012 “Plurality”. En *Sign Language. An International Handbook*. Eds., Roland Pfau et al. Berlín: De Gruyter Mouton. 112-136.
- Supalla, Ted  
 1982 *Structure and Acquisition of Verbs of Motion and Location in American Sign Language*. Tesis doctoral. San Diego: Universidad de California, San Diego.

- 1986 “The classifier system in American Sign Language”. En *Noun Classes and Categorization*. Ed., Collete Craig. Filadelfia: John Benjamins Publishing Company. 181-214.
- 1990 “Serial verbs of motion in American Sign Language”. En *Theoretical Issues in Sign Language Research*. Ed., Susan Fischer. Chicago: University of Chicago Press. 127-152.
- Talmy, Leonard
- 1991 “Path to realization: a typology of event conflation”. *Proceedings of the Seventeenth Annual Berkeley Linguistics Society*: 480-519.
- 2007 “Lexical typologies”. En *Language Typology and Syntactic Description, Vol. 3: Grammatical Categories and the Lexicon*. Ed., Timothy Shopen. Cambridge: Cambridge University Press. 66-168.
- Tang, Gladys
- 2003 “Verbs of Motion and Location in Hong Kong Sign Language: Conflation and Lexicalization”. En *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages*. Ed., Karen Emmorey. Mahwah: Lawrence Erlbaum Associates. 143-165.
- Tang, Gladys, Felix Sze y Scholastica Lam
- 2007 “Acquisition of simultaneous constructions by deaf children of Hong Kong Sign Language”. En *Simultaneity in Signed Languages*. Eds., Myriam Vermeerbergen, Lorraine Leeson y Onno Crasborn. Ámsterdam: John Benjamins Publishing Company. 283-316
- Van der Kooij, Els y Onno Crasborn
- 2016 “Phonology”. En *The Linguistics of Sign Languages*. Eds., Anne Baker, Beppie van den Bogaerde, Roland Pfau y Trude Schermer. Filadelfia: John Benjamins Publishing Company. 251-278.
- Van Herreweghe, Mieke y Myriam Vermeerbergen
- 2012 “Data collection”. En *Sign Language. An International Handbook*. Eds., Roland Pfau et al. Berlín: De Gruyter Mouton. 1023-1045.
- Van Gijn, Ingeborg e Inge Zwitterlood
- 2006 “Agreement Phenomena in Sign Language of the Netherlands”. En *Arguments and Agreements*. Eds., Peter Ackema et al. Oxford: Oxford University Press. 195-229.
- Vermeerbergen, Myriam
- 2006 “Past and current trends in sign language research”. *Language & Communication* 26: 168–192.



Zwitsersloot, Inge

2003 *Classifying Hand Configurations in Nederlandse Gebarentaal (Sign Language of the Netherlands)*. Tesis doctoral, Utrecht University. Utrecht: LOT.

2008 “Morphology Below the Level of the Sign: “Frozen” Forms and Classifier Predicates”. En *Signs of the Time: Selected Papers from TISLR 2004*. Ed., Josep Quer. Hamburgo: Signum. 251-272.

2012 “Classifiers”. En *Sign Language. An International Handbook*. Eds., Roland Pfau et al. Berlín: De Gruyter Mouton. 158-186.




## 8. Anexo: Instrumento empleado en las sesiones de consulta a los señantes

A continuación, se puede encontrar el instrumento de preguntas que se empleó en las actividades desarrolladas durante las sesiones de consulta a los señantes. Cabe notar que la versión original del instrumento contaba con dos partes: la primera contenía las indicaciones para el trabajo de elaboración del material visual con el consultor sordo; y la segunda, las indicaciones y preguntas para el trabajo con los señantes entrevistados. La versión que se presenta a continuación corresponde a esta segunda sección, a la cual se les ha añadido, antes de las indicaciones sobre el procedimiento de cada actividad, el objetivo de la misma y una referencia al trabajo previo realizado junto al consultor.


Como se menciona en el capítulo 3, originalmente las actividades propuestas fueron veinte, pero luego de las reuniones con la intérprete y con el consultor sordo se descartaron tres de las preguntas en el documento final. Sin embargo, debido a que durante las sesiones se empleó el número de pregunta original para identificar cada grabación y cada pieza del material visual realizado con el consultor, conservamos esta numeración.

-1-

### Objetivo de la actividad:

Verificar la posibilidad del empleo de la configuración manual  para representar directamente a objetos inanimados.

### Trabajo previo con el consultor

-Se le mostró al consultor el mismo grupo de tarjetas que aparece al inicio de esta actividad y se le pidió que narrara una historia a partir de ellas empleando la configuración manual  al narrar la caída de la jarra, ya que así se narró en la grabación original [VIDEO 1-A].

**Inv:** Te voy a mostrar unas tarjetas con un personaje y una serie de acciones o eventos. A partir de la secuencia de tarjetas, te agradecería que crees una historia y la narres. El investigador le muestra las siguientes tarjetas al colaborador:



Una vez que el colaborador ha terminado de narrar su historia, el investigador continúa:

**Inv:** Ahora te voy a mostrar la grabación de una parte de una historia creada a partir de las mismas tarjetas que te mostré al inicio. Te pido que la veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ella.


Se le muestra el [VIDEO 1-A] al colaborador.

Cuando ya terminó de reproducirse el video, el investigador continúa:

**Inv:** a. ¿Podrías haber narrado esa parte de la historia de la forma en que ha aparecido el video?

Si la respuesta es **NO**, se le pregunta:

a.1. ¿Qué aspecto de la narración habrías narrado distinto? ¿De qué forma lo habrías hecho?

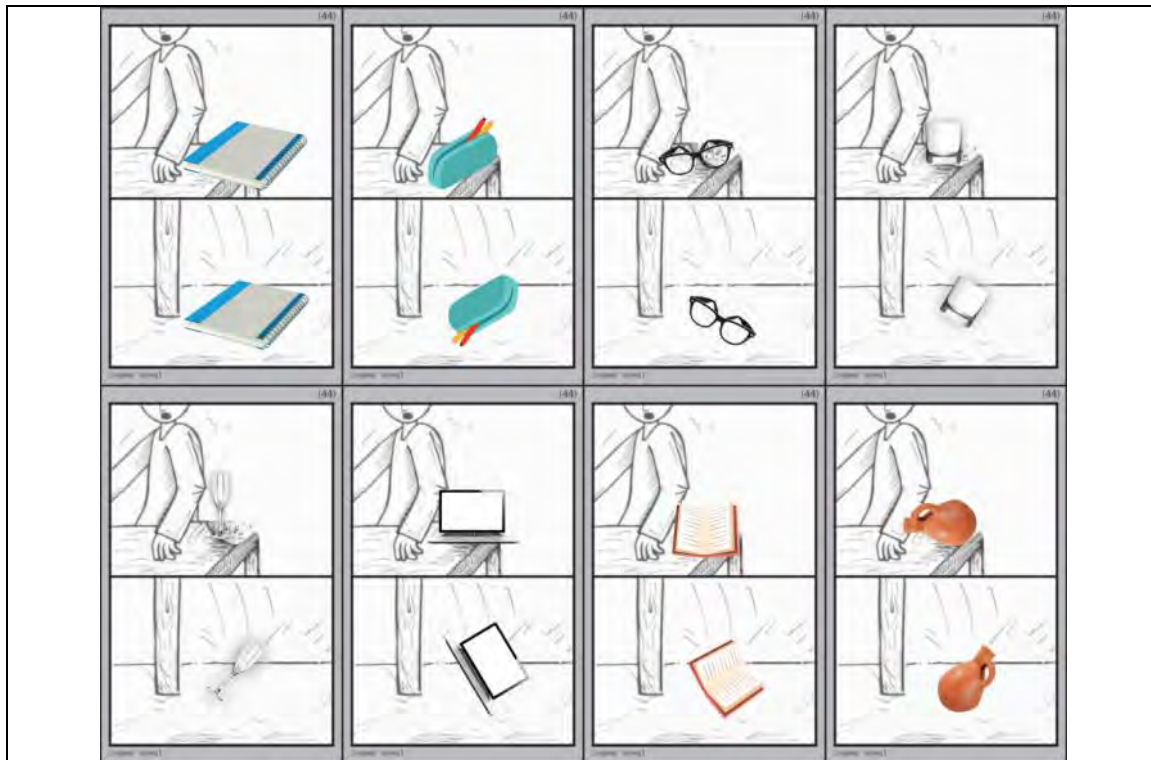
**Inv:** b. ¿Usarías también la configuración manual  para representar la caída de este objeto?

Si la respuesta es **NO**, se le pregunta:

b.1. ¿Qué configuración manual utilizarías?

Una vez respondidas las preguntas anteriores, el investigador cambia la tercera tarjeta de las mostradas al colaborador por las siguientes. Cada vez que cambie la tarjeta, le pedirá al colaborador que narre nuevamente la historia.

**Inv:** ¿Podrías narrar la historia con la variación que he hecho en las tarjetas?



Cada vez que el colaborador termine de narrar su nueva historia, si no ha utilizado la configuración manual 🖐️, se le preguntará:

**Inv:** ¿Podrías haber utilizado la configuración manual 🖐️ en este caso para representar al objeto que se cae?

#### **Objetivo de la actividad:**

Verificar la posibilidad del empleo de la configuración manual 🖐️ en eventos de locación (y que no solo existe esta posibilidad cuando se trata de eventos de movimiento).


#### Trabajo previo con el consultor

-Se le pide al consultor que, a partir de un conjunto de tarjetas similar al anterior, narre una nueva historia. En esta, una persona ingresa a su casa y ve un jarrón sobre una mesa. Se le solicita que emplee la configuración manual 🖐️ para representar al objeto que se encuentra sobre la mesa [VIDEO 1-B].

-Se cambia luego el contexto de la visión del jarrón sobre la mesa y se propone que el personaje lo busca insistentemente en su casa hasta que lo encuentra (representado sobre la mesa con la configuración 🖐️) [VIDEO 1-C]. Esto para descartar que el hecho de que el referente llegue caminando a su casa en [1-B] pueda influir en la posibilidad de usar esta misma configuración en la localización del objeto. Posteriormente, se cambia el objeto involucrado por nuevas entidades y se le pide al colaborador que vuelva a narrar, siempre empleando la configuración 🖐️ [VIDEOS 1-D-K].

**Inv:** Ahora te voy a mostrar la grabación de una narración creada a partir de las siguientes tarjetas. Te pido que la veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ella.


Se le muestra el [VIDEO 1-B] al colaborador. Luego se le pregunta:

**Inv:** c. ¿Tú también habrías podido utilizar la configuración manual  para representar al objeto sobre la mesa?

Si la respuesta es **NO**, se le pregunta:

c.1. ¿De qué forma habrías representado el objeto?

Se le muestra el [VIDEO 1-C] al colaborador y se le pregunta:

**Inv:** d. ¿Qué opinas de esta narración? ¿Aquí podrías haber utilizado la configuración manual ?

Si la respuesta es **NO**, se le pregunta:

d.1. ¿De qué forma habrías representado el objeto?

Se le muestra al colaborador los [VIDEOS 1-D, E, F, G, H, I, J, K] y se le pregunta lo mismo que en (d).







-2-

### Objetivo de la actividad:

Verificar si la configuración manual  es una variante de la configuración  (cf. Zwitserlood 2003: 131).

#### Trabajo previo con el consultor

-Se graba cuatro variantes de la siguiente historia: “María caminó hasta su casa y se echó en su cama”. Las variantes son como sigue [VIDEOS 2-A-D]:

- Se emplea la configuración manual  tanto para representar a María que camina, como para representar a María cuando se echa en la cama.
- Se emplea la configuración manual  para representar a María que camina, y se emplea la configuración  cuando María se echa en la cama.
- Se emplea la configuración manual  para representar a María que camina, y se emplea la configuración  cuando María se echa en la cama.
- En ambos eventos, se emplea la configuración manual  para representar a María.

**Inv:** En esta actividad, te voy a mostrar algunas narraciones. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.

Se le muestra los [VIDEOS 2-A, B, C, D] al colaborador. Luego de mostrarle cada uno de ellos, se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Podrías haber narrado tú de la misma manera la historia de María?

Si la respuesta es **NO**, se le pregunta:

a.1. ¿Qué aspecto de la narración habrías narrado distinto? ¿De qué forma lo habrías hecho?

A partir de la segunda grabación, se le pregunta también:


**Inv:** b. ¿Encuentras alguna diferencia en lo que se narra en esta grabación con respecto a la(s) anterior(es)?

Si la respuesta es **SÍ**, se le pregunta:

b.1. ¿Qué diferencia encuentras?



---

**Objetivo de la actividad:**

Verificar si la flexión de los dedos seleccionados en la configuración manual  manifiesta una distinción en la manera del desplazamiento (¿CAMINAR vs. PASEAR?).

Trabajo previo con el consultor

-Se graba los siguientes enunciados:

- a. Un niño estaba en su casa. Se aburría mucho, así que salió a caminar (configuración manual ). [VIDEO 2-E]
- b. Un niño estaba en su casa. Se aburría mucho, así que salió a caminar/pasear (configuración manual ). [VIDEO 2-F]

**Inv:** Ahora, te voy a mostrar dos grabaciones. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.

Se le muestra los [VIDEOS 2-E, F] al colaborador. Luego de mostrárselos, se le pregunta:


**Inv:** a. ¿Encuentras alguna diferencia en las dos narraciones?

Si la respuesta es **SÍ**, se le pregunta:

a.1. ¿Cuál? (¿Cómo cambia el significado?)


---


**Objetivo de la actividad:**

Verificar la posibilidad del uso de la configuración manual  para representar a un ser humano que se arrodilla.

**Inv:** Te voy a mostrar un video y te agradecería que, luego de verlo, narres lo que has visto en él.





Si el colaborador no empleó la configuración manual  para representar al hombre que avanza de rodillas, preguntarle:

**Inv:** ¿Podrías haber utilizado la configuración manual  para representar al hombre que avanza de rodillas? Si es así, ¿cómo sería ahora tu narración?

-3-

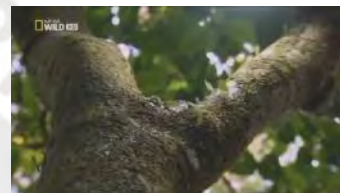
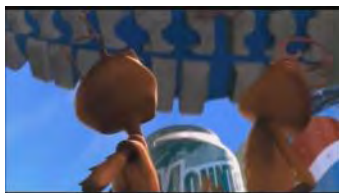
**Objetivo de la actividad:**

Observar cómo influye el contexto de la narración en la selección de las configuraciones manuales. En este caso específico, se espera que la configuración elegida sea  al menos en la narración del primer video, ya que en él las hormigas se desenvuelven como si fueran humanos.

En el segundo video, en el que se muestra la interacción de unas hormigas con un humano (al que le pican los pies), y en el tercero, en el que un grupo de hormigas lleva hojas hasta su hormiguero, es esperable que no se prefiera la configuración .

**Inv:** A continuación, te voy a mostrar tres videos. Luego de ver cada uno de ellos, me gustaría que cuentes qué es lo que ocurre en ellos.

Se le muestra los videos al colaborador.




Luego de ver cada video y de terminada la respectiva narración, si la configuración manual elegida no ha sido , se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Podrías haber utilizado la configuración manual  para representar a las hormigas?




-4-


**Objetivo de la actividad:**


Observar las limitaciones que presenta la articulación simultánea de un *handling* y un *entity classifier*. En las grabaciones, el único caso que se ha encontrado es el *handling* con ambas manos y la articulación posterior de la configuración manual  en la mano dominante.

Trabajo previo con el consultor

-Se graba cinco variantes del siguiente evento: “Juan levantó la caja y se la llevó a su casa”. En todos los casos, la configuración manual que representa el *handling* se sostiene en una mano mientras que la otra mano señala la configuración manual que representa a Juan. Las variantes son como sigue [VIDEOS 4-A-E]:

- La caja es sostenida con ambas manos y Juan es representado con la configuración manual .
- La caja es sostenida con ambas manos y Juan es representado con la configuración manual .
- La caja es sostenida solo con una mano (con la mano no dominante) y Juan es representado con la configuración manual .

d. La caja es sostenida solo con una mano (con la mano dominante) y Juan es representado con la configuración manual  (¿con qué mano se articula el *handling* de la caja?).

e. La caja es sostenida solo con una mano (con la mano dominante) y Juan es representado con la configuración manual  (¿con qué mano se articula el *handling* de la caja?).

**Inv:** En esta actividad, te voy a mostrar algunas narraciones. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.

Se le muestra los [VIDEOS 4-A, B, C, D, E] al colaborador. Luego de mostrarle cada uno de ellos, se le pregunta:



**Inv:** a. ¿Podrías haber narrado tú de la misma manera esta historia?

Si la respuesta es **NO**, se le pregunta:

a.1. ¿Qué aspecto de la narración habrías narrado distinto? ¿De qué forma lo habrías hecho?


\_\_\_\_\_


#### Objetivo de la actividad:


Comprobar si es posible que el *handling* no se realice con la configuración manual , sino con alguna otra, como .

#### Trabajo previo con el consultor

-Se graba tres variantes del siguiente evento: “Juan cogió su taza y se la llevó a su casa”. En todos los casos, la configuración manual que representa el *handling* se sostiene mientras que la otra mano señala la configuración manual que representa a Juan. Las variantes son como sigue [VIDEOS 4-F-H]:

a. El *handling* se realiza con la mano no dominante y Juan es representado en la mano dominante con la configuración manual .

b. El *handling* se realiza con la mano no dominante y Juan es representado en la mano dominante con la configuración manual .

c. El *handling* se realiza con la mano dominante y Juan es representado en la mano no dominante con la configuración manual  (¿con qué mano se articula el *handling* de la taza?).

**Inv:** Ahora, te voy a mostrar un nuevo grupo de narraciones. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.

Se le muestra los [VIDEOS 4-F, G, H] al colaborador. Luego de mostrarle cada uno de ellos, se le pregunta lo mismo que en (a).







**Objetivo de la actividad:**

Comprobar si el cambio en la posición de la configuración manual tiene algún efecto en el significado de la narración o si responde a facilidad articulatoria.

Trabajo previo con el consultor

-La narración se puede transcribir de la siguiente manera: “Hay un carro avanzando. Aparece un pulpo por la derecha que lo persigue. El pulpo logra subirse al carro.” Se le pide al consultor grabar este evento con las siguientes variaciones [VIDEOS 6-A-B]:

- a. Al inicio de la narración, el carro es representado con la configuración manual  orientada con la palma hacia abajo. Luego, cuando el pulpo lo persigue, es representado con la configuración manual  orientada con la palma hacia un costado (es decir, posicionada verticalmente).
- b. Al inicio de la narración, el carro es representado con la configuración manual  orientada con la palma un costado (posicionada verticalmente). Luego, cuando el pulpo lo persigue, es representado con la configuración manual  orientada con la palma hacia abajo.

**Inv:** En esta actividad, también te voy a mostrar algunas narraciones. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.

Se le muestra el [VIDEO 6-A] al colaborador. Luego de mostrárselo, se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Podrías haber narrado tú de la misma manera esta historia?

Si la respuesta es **NO**, se le pregunta:

- a.1. ¿Qué aspecto de la narración habrías narrado distinto? ¿De qué forma lo habrías hecho?

Luego, se le muestra el [VIDEO 6-B] y se le pregunta:

**Inv:** b. ¿Encuentras alguna diferencia en lo que narran estas dos grabaciones? ¿Cuál?

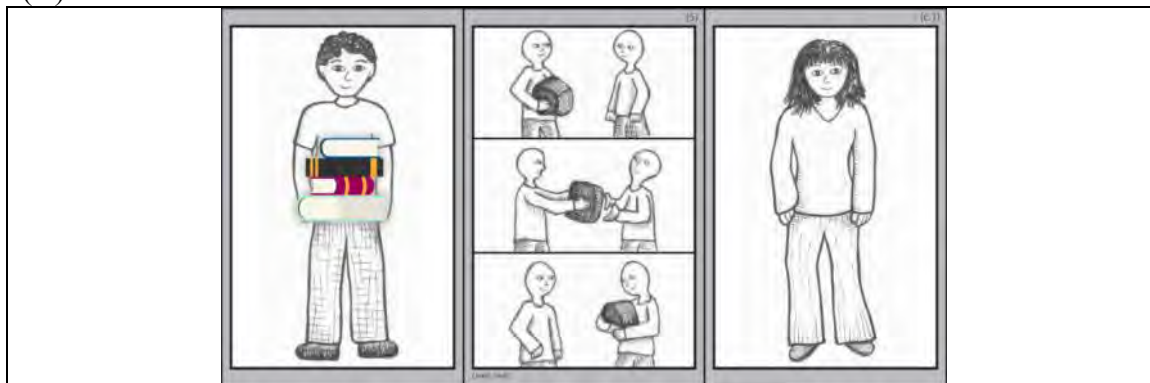
**Objetivo de la actividad:**

Observar la forma en que los colaboradores narran el evento de entregar un objeto a otra persona. (¿Hay alguna configuración manual que se emplee como por defecto en el caso de objetos con formas que no corresponden tan fácilmente a las configuraciones manuales de *handling* encontradas con mayor frecuencia?)

**Inv:** En esta actividad, te voy a mostrar unos grupos de tarjetas. Te pido que cuentes lo que se muestra en ellas.

El investigador le muestra las siguientes tarjetas al colaborador, grupo por grupo:

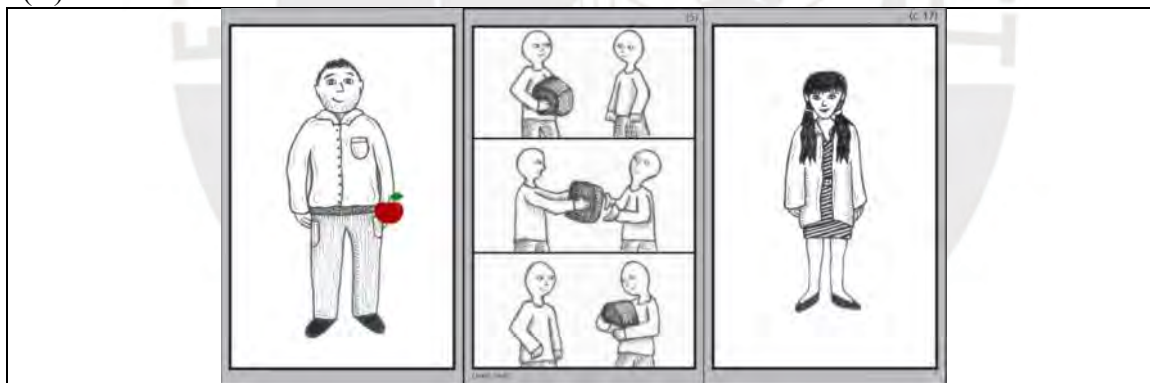
(A)



(B)



(C)



(D)






(E)









-8-

**Objetivo de la actividad:**

Verificar si la variación en la articulación de la configuración manual  cambia de alguna manera el significado de la narración (variación entre  y ).

Trabajo previo con el consultor

-La narración se puede transcribir de la siguiente manera: “Había dos niños jugando, y uno de ellos se cayó. El otro llamó a una ambulancia. La ambulancia llegó y se llevó al niño” Se le pide al consultor grabar este evento con las siguientes variaciones [VIDEOS 8-A-D]:

- La configuración manual empleada para representar a la ambulancia cuando esta llega es , y la configuración manual empleada para representarla cuando se lleva al niño es .
- La configuración manual empleada para representar a la ambulancia cuando esta llega es , y la configuración manual empleada para representarla cuando se lleva al niño es .
- En ambos casos, la configuración manual empleada es .
- En ambos casos, la configuración manual empleada es .

**Inv:** En esta actividad, te voy a mostrar algunas narraciones. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.


Se le muestra los [VIDEOS 8-A, B, C, D] al colaborador y se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Podrías haber narrado tú de la misma manera esta historia?

A partir del segundo video, se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Encuentras alguna diferencia en lo que se narra en esta grabación con respecto a las anteriores?

Si la respuesta es **SÍ**, se le pregunta:


- ¿Qué diferencia encuentras? ¿Tú también podrías haber utilizado de esa forma la configuración manual ?

-9-

**Objetivo de la actividad:**

Observar los límites de uso de la configuración manual .


Trabajo previo con el consultor

-Se le pidió al consultor que expresara los siguientes enunciados empleando siempre la configuración manual  para representar al vehículo involucrado en cada caso [VIDEOS 9-A-K]:

- a. „Pedro se subió a su carro y se dirigió hacia la universidad.“
- b. „Pedro tomó un bus y se dirigió hacia la universidad.“
- c. „Pedro montó su bicicleta y se dirigió hacia la universidad.“
- d. „Pedro montó su moto y se dirigió hacia la universidad.“
- e. „Pedro subió al tren y se dirigió hacia la universidad.“
- f. „Pedro se subió a un cohete y se dirigió hacia la universidad.“
- g. „Pedro se subió a un avión y se dirigió hacia la universidad.“
- h. „Pedro subió al yate y se dirigió hacia la universidad.“
- i. „Pedro subió al barco y se dirigió hacia la universidad.“
- j. „Pedro montó en su patineta y se dirigió hacia la universidad.“
- k. „Pedro se puso sus patines y se dirigió hacia la universidad.“

**Inv:** En esta actividad, también te voy a mostrar algunas narraciones. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.

Se le muestra los [VIDEOS 9-A, B, C, D, E, F, G, H, I, J, K] al colaborador. Luego de ver cada uno de ellos, se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Tú también podrías haber utilizado la configuración manual  para narrar el evento?

Si la respuesta es NO, se le pregunta:


- a.1. ¿Qué configuración manual utilizarías en su lugar?

-10-

No usada.

-11-

**Objetivo de la actividad:**


Determinar los límites del empleo de la configuración manual  para representar objetos directamente.

**Inv:** En esta actividad, te voy a mostrar un grupo de imágenes. Para cada una de ellas, me gustaría que expliques qué es lo que muestran.

Se le muestra las imágenes al colaborador.





Una vez que el colaborador ha terminado de explicar lo que muestran todas las imágenes, se le pregunta:

**Inv:** En los casos en los que no has elegido utilizar la configuración manual  para representar a los objetos que las imágenes muestran, ¿sería posible para ti usarla?



-12-

#### **Objetivo de la actividad:**

Verificar si las dos realizaciones de esta configuración manual ( y ) son solo variantes o si son distintivas.

#### Trabajo previo con el consultor

-La narración se puede transcribir de la siguiente manera: “Un hombre estaba manejando su carro. Cuando quiso frenar, se dio cuenta de que los frenos no funcionaban, por lo que puso el freno de manos y el carro se detuvo”. Se le pide al consultor grabar este evento con las siguientes variaciones [VIDEOS 12-A-B]:

- Para la acción de poner-el-freno-de-manos, la configuración manual que se utiliza es .
- Para la acción de poner-el-freno-de-manos, la configuración manual que se utiliza es .

**Inv:** En esta actividad, te voy a mostrar algunas narraciones. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.



Se le muestra los [VIDEOS 12-A, B] al colaborador. Luego de ver ambos videos, se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Encuentras alguna diferencia entre los dos enunciados?

Si la respuesta es **SÍ**, se le pregunta:



a.1. ¿Cómo cambia el significado?



### Objetivo de la actividad:

Verificar si las configuraciones  y  son variantes de una misma configuración manual.

#### Trabajo previo con el consultor

-Se le pide al consultor expresar los siguientes enunciados:

a. “(Alguien) se sirve comida en un plato”. Se seña con dos variantes: en la primera narración, la configuración empleada para la acción de servirse es  [VIDEO 12-C]; y en la segunda, la configuración es  [VIDEO 12-D].

b. “(Alguien) se sienta a leer el periódico”. Se seña con dos variantes: en la primera narración, la configuración empleada para la acción de servirse es  [VIDEO 12-E]; y en la segunda, la configuración es  [VIDEO 12-F].


**Inv:** Ahora, te voy a mostrar un nuevo grupo de videos. Te pido que los veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellos.

Se le muestra los [VIDEOS 12-C, D] al colaborador. Luego de ver ambos videos, se le pregunta lo mismo que en (a).


Cuando el colaborador ha terminado de responder, se le muestra los [VIDEOS 12-E, F] y se le plantea las mismas preguntas.

-13-

### Objetivo de la actividad:

Verificar si es posible el empleo de la configuración manual  en eventos en los que una entidad choca contra una superficie.

#### Trabajo previo con el consultor


-La narración se puede transcribir de la siguiente manera: “Un hombre estaba manejando su carro. Apareció una persona en el camino, por lo que trató de esquivarla, y terminó chocando el auto”. Se le pide al consultor que en la narración emplee la configuración manual  para representar al auto cuando está a punto de chocar [VIDEO 13-A].

**Inv:** A continuación, te voy a mostrar un video. Luego de verlo, me gustaría que cuentes qué es lo que ocurre en él.

Se le muestra el video al colaborador.



Luego de que el colaborador ha narrado lo que vio en el video, se le muestra el [VIDEO 13-A]. Una vez que lo ha visto, se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Tú también habrías podido utilizar la configuración manual  para narrar el evento?

Si la respuesta es NO, se le pregunta:

a.1. ¿De qué forma habrías representado al auto?

**Inv:** b. ¿Podrías haber utilizado esa misma configuración manual para representar al pelicano en tu narración?


-14-


#### Objetivo de la actividad:


Verificar si el cambio en la configuración manual tiene algún efecto en el significado de la narración (variación entre , , y ).

#### Trabajo previo con el consultor

-La narración se puede transcribir de la siguiente manera: “Una persona llevaba una flor. Hizo un hoyo en la tierra con una pala y la plantó”. Se le pide al consultor grabar esta narración con las siguientes variaciones [VIDEOS 14-A-C]:

a. La configuración manual que se emplea para el *handling* de la pala es la misma que en la original, es decir, .

b. La configuración manual que se emplea es .

c. La configuración manual que se emplea es .

**Inv:** En esta actividad, te voy a mostrar algunas narraciones. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.

Se le muestra los [VIDEOS 14-A, B, C] al colaborador. Luego de ver cada uno de los videos, se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Podrías haber narrado tú de la misma manera esta historia?

Si respondió que **SÍ** podría usar la configuración manual consultada:

**Inv:** a.1. ¿A qué otros objetos podrías referirte empleando la configuración manual?

Si respondió que **NO** podría usar la configuración manual consultada:

**Inv:** a.2. ¿Qué aspecto de la narración habrías narrado distinto? ¿De qué forma lo habrías hecho?

a.3. ¿Hay algún objeto para el cual sí podrías emplear la configuración manual (👉, 👆, y 👇, respectivamente)?

A partir de la segunda grabación, se le pregunta también:

**Inv:** b. ¿Encuentras alguna diferencia en lo que se narra en esta grabación con respecto a la(s) anterior(es)? ¿Cuál?

### Objetivo de la actividad:

Verificar si la configuración 👉 es una variante de alguna de 👆 o de 👇.

### Trabajo previo con el consultor

-Se le pide al consultor volver a narrar los enunciados originales: “(Alguien) peló una manzana” [VIDEO 14-D] y “(Alguien) echó un poco de aceite en la sartén” [VIDEO 14-E]. En ambas se emplea la configuración manual 👉.

**Inv:** Ahora te voy a mostrar dos narraciones más. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.

Se le muestra los [VIDEOS 14-D, E] al colaborador. Luego de ver cada uno de los videos, se le pregunta lo mismo que en (a).

Una vez que el colaborador ha visto los dos videos y ha respondido, se le pregunta:

c. Si respondió que **SÍ** podría usar la configuración manual consultada:

**Inv:** ¿A qué otros objetos podrías referirte empleando la configuración manual 👉?

d. Si respondió que **NO** podría usar la configuración manual consultada:

**Inv:** ¿Hay algún objeto para el cual sí podrías emplear la configuración manual 👉?

### Objetivo de la actividad:

Observar si hay variación en la selección del articulador manual que se empleará en ambos casos para narrar el evento de poner crema dental en el cepillo de dientes.

**Inv:** En esta actividad, vamos a trabajar con imágenes. ¿Me podrías explicar lo que muestra esta imagen?

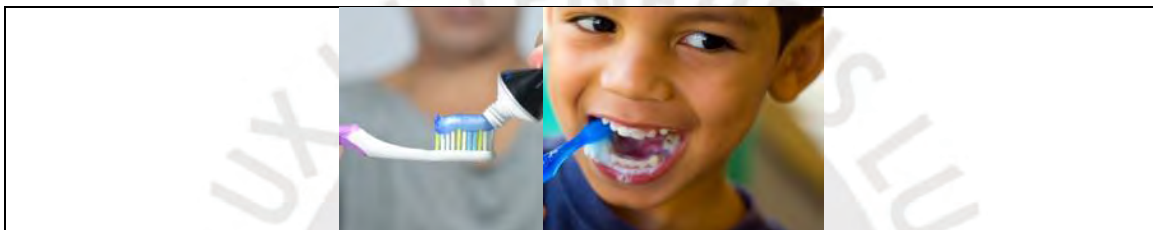
Se le muestra la siguiente imagen al colaborador:





**Inv:** Ahora, a partir de la siguiente secuencia de imágenes, ¿me podrías explicar qué muestran?

Se le muestra las siguientes imágenes al colaborador:



-16-

**Objetivo de la actividad:**

Observar los límites en el uso de la configuración manual 🗑️.

Trabajo previo con el consultor

-Se le pide al consultor que narre el siguiente enunciado “Un hombre se fue a trabajar y regresó a su casa cuando se hizo de noche” empleando la configuración manual 🗑️ para representar al hombre cuando regresa de trabajar [VIDEO 16-A]. Luego, se le muestran las imágenes de un colibrí, un grupo de caballos, un extraterrestre y un avión, y se le pide que cree un enunciado similar al primero con cada uno de ellos [VIDEOS 16-B-F]. En todos los casos, se empleó la configuración 🗑️.

**Inv:** En esta actividad, te voy a mostrar algunas narraciones. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.

Se le muestra los [VIDEOS 16-A, B, C, D, E, F] al colaborador. Luego de ver cada uno de los videos, se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Podrías haber utilizado tú la misma configuración manual (🗑️) para la narración?

Si la respuesta es **NO**, se le pregunta:

a.1. ¿Qué configuración manual utilizarías en su lugar?

-17-

**Objetivo de la actividad:**

Comprobar la posibilidad de incorporar número en la configuración manual .

Trabajo previo con el consultor

-Se le pide al consultor que narre los siguientes enunciados [VIDEOS 17-A-G]:

- a. “Todos los universitarios fueron hasta la universidad.”
- b. “Encontré a dos compañeros en la entrada de la universidad.”
- c. “Mis tres compañeros de clase fueron hasta la universidad.”
- d. “Las cuatro alumnas fueron caminando entre los árboles.”
- e. “Los cinco profesores salieron corriendo del aula cuando empezó el temblor.”
- f. “El día del examen, antes de que saliera el sol ya se habían juntado 124 postulantes frente a la puerta de la universidad.”
- g. “El profesor vio a sus veintiocho alumnos caminando por el jardín de la facultad.”

En los enunciados que involucraban la participación de una persona o de varias personas (hasta 5), se le pidió que empleara una configuración manual en la que se seleccionara la misma cantidad de dedos que el número de participantes involucrados.

**Inv:** En esta actividad, te voy a mostrar algunas narraciones. Te pido que las veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellas.

Se le muestra los [VIDEOS 17-A, B, C, D, E, F, G] al colaborador. Luego de ver cada uno de los videos, se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Podrías haber narrado tú de la misma manera?

Si la respuesta es **NO**, se le pregunta:


- a.1. ¿Qué aspecto de la narración habrías narrado distinto? ¿De qué forma lo habrías hecho? ¿Qué configuración manual utilizarías?

-18-

No usada.

-19-

**Objetivo de la actividad:**

Comprobar el estatus de la configuración manual  como clasificador.

Trabajo previo con el consultor

-Se le pide al consultor que narre el siguiente enunciado: “Había un pelicano. Vi a un pulpo, voló hasta él y lo atrapó” empleando la configuración manual 🖐️. [VIDEO 19-A].

**Inv:** A continuación, te voy a mostrar un video. Luego de verlo, me gustaría que cuentes qué es lo que ocurre en él.

Se le muestra el video al colaborador.



Una vez que se ha grabado la narración del colaborador, se le muestra el [VIDEO 19-A] y se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Podrías haber utilizado tú la misma configuración manual (🖐️) para narrar el evento?

Si la respuesta es NO, se le pregunta:

a.1. ¿Qué configuración manual utilizarías en su lugar?

**Inv:** b. ¿Podrías haber utilizado esa misma configuración manual para representar el evento en tu narración?

-20-

**Objetivo de la actividad:**

Observar los límites en el uso de la configuración manual 🖐️.

Trabajo previo con el consultor

-Se le pide al consultor que narre lo que muestran los videos cuyas miniaturas aparecen líneas abajo (el vuelo de dos mariposas, el de un avión, el de una libélula, el de un globo aerostático, y el de un parapente), empleando en todos los casos la configuración manual 🖐️ [VIDEOS 20-A-E].

**Inv:** En esta actividad, te voy a mostrar algunos videos y la narración de un señante sobre lo que se ve en ellos. Te pido que los veas con atención para poder hacerte luego unas preguntas sobre ellos.

Se le muestra cada uno de los siguientes videos al colaborador seguido por la respectiva narración hecha por el intérprete ([VIDEOS 20-A, B, C, D, E]).



Luego de ver cada pareja de videos, se le pregunta:

**Inv:** a. ¿Podrías haber narrado lo que ocurre en el video de la misma manera a como aparece en la grabación?

Si la respuesta es **NO**, se le pregunta:

a.1. ¿Qué aspecto de la narración habrías narrado distinto? ¿De qué forma lo habrías hecho? ¿Qué configuración manual utilizarías?

Si la respuesta es **SÍ**, se le pregunta:

a.2. ¿A qué otras entidades te podrías referir usando esta configuración manual?