

## УКАЗАНИЯ ГОЛОВОЙ КАК СИСТЕМА\*

В статье на материале Мультимедийного русского корпуса (МУРКО) описывается система русских указательных жестов, осуществляемых различными движениями головы (жесты *голова вперед*, *боковой кивок*, *поворот головы* и *указание подбородком*). Статья является продолжением исследования системы русских указательных жестов. На основе статистической обработки корпусного материала определяются основные лингвистические (референциальные и прагматические) факторы, влияющие на выбор жеста говорящим. Кроме того, в статье проводится сопоставление системы ручных и головных указательных жестов.

### 1. ВВЕДЕНИЕ

Данная работа является продолжением исследования русской дейктической жестикуляции, первые результаты которой были изложены в работах [Гришина 2012а,б], описывающих систему русских ручных указательных жестов. Данная статья посвящена исследованию головных указательных жестов, характерных для русской жестикуляционной системы.

Тот факт, что в европейской, в том числе в русской культуре жестикуляционные указания осуществляются не только рукой (руками), но и головой, хорошо известен – как из нашего повседневного опыта, так и из научной литературы (психологической, нейролингвистической, психолингвистической), – и не требует каких бы то ни было дополнительных доказательств. При этом наблюдается значительная асимметрия в степени исследованности ручных и головных указательных жестов. Если указания рукой были проанализированы в ряде работ достаточно систематически (прежде всего следует упомянуть работы [Kendon, Versante 2003, Kendon 2004, Wilkins 2003], для русского языка [Крейдлих 2007, 2008], [Гришина 2012а,б,в]), то указания головой до сих пор рассматриваются в литературе лишь спорадически и лишь как *подмножество* всех движений головы, сопровождающих устное высказывание, а не как самостоятельная система (с содержательной стороны здесь следует прежде всего упомянуть работы [McClave 2000] и [Calbris 2008]).

Ж. Кальбри в упомянутой работе высказывается по этому поводу достаточно определенно: по ее мнению, за исключением жестов согласия (кивок) и отрицания (качание головой из стороны в сторону), остальные жесты головы исследователями игнорируются. С нашей точки зрения, это слишком решительное заявление. Существуют замечательные работы, которые анализируют движения головы, не выражающие ни

---

\* Исследование проведено при поддержке программы Президиума РАН «Корпусная лингвистика», программы ОИФН РАН «Генезис и взаимодействие социальных, культурных и языковых общностей», а также грантов РФФИ № 10-06-00151 и 11-06-00030.

согласие, ни отрицание (и при этом не являющиеся дейктическими). Так, большое число исследований посвящено исследованию движений головы как выражения обратной связи между говорящим и слушающим (feedbacks или backchannel movements); как маркеров синтаксических границ внутри высказывания; как способов обозначения границ реплики (turn-taking); как ритмических средств организации речи, и мн. др.<sup>1</sup> Некоторые из этих многочисленных функций движений головы, очевидно, восходят к базовым движениям головы, обозначающим подтверждение/отрицание, и являются их, так сказать, грамматикализованными вариантами<sup>2</sup>; другие же не связаны напрямую семой подтверждения/отрицания. Дейктические жесты головы, очевидно, относятся ко второй группе (их связь с идеей подтверждения/отрицания весьма сомнительна), однако они, как считает Ж. Кальбри, на данный момент находятся вне мейнстрима в изучении жестикуляции. В нашей статье мы сделаем попытку восполнить этот пробел.

Таким образом, в данной работе мы не можем опереться на исследования предшественников, поскольку ни одного целостного описания системы головных указательных жестов, насколько нам известно, не существует. Это в значительной степени предопределяет методику нашей работы.

Из Мультимедийного русского корпуса (МУРКО) мы отобрали 439 случаев дейктических движений головы. Большую часть составляют контексты, в которых головной указательный жест синхронизирован с основными лексическими дейксисами (*вон, вот, здесь, там, тот, тут, это, этот*), однако в рассмотрение включены также контексты, в которых головным указательным жестам соответствуют другие лексические дейксисы (например, *туда, отсюда* и др.), а в 58 случаях – вообще не соответствует никакой лексический дейксис, т.е. в этих контекстах жестикуляционный дейксис является лексически свободным.

Отобранные примеры были проанализированы по некоторому набору референциальных, прагматических и социологических параметров, уже апробированных нами при анализе ручных указательных жестов (см. [Гришина 2012a]). Мы исходили из предположения, что значения указанных лексических дейксисов в целом известны. Соответственно, если мы наблюдаем тяготение того или иного жестикуляционного дейксиса к некоторому

---

<sup>1</sup> См., среди прочего, следующие работы (и библиографию при них): [Kendon 1972], [Argyle, Cook 1976], [Argyle 1969], [Birdwhistell 1970], [Yngve 1970], [Duncan 1972], [Dittmann 1972], [Goodwin 1980], [Goodwin 1981], [Calbris 1983], [Hadar et al. 1983, 1985], [Maynard 1987], [Goodwin, Goodwin 1987], [Schegloff 1987], [Heritage 1989], [Bernieri, Rosenthal 1991], [Ywano et al. 1996], [Kendon 2002], [Cerrato 2005], [Heylen 2006], [Adolphs, Carter 2007], [Ishi et al. 2008], [Lee et al. 2009], [Poggi et al. 2010], [Paggio, Navaretta 2010, 2011, 2012], [Boholm, Allwood 2010], [Battersby, Healey 2010], [Ohashi 2010], [Whitehead 2011]

<sup>2</sup> Тот факт, что взгляд, как и движения головы, могут грамматикализоваться и превращаться из полнозначного жеста в служебный, см. [Гришина 2011a], [Grishina 2013]. О том, что движения головы могут быть дубликатами движения взгляда, и наоборот, см. в работе [Duncan 1972].

лексическому дейксису, мы можем предположить, что лексический и жестикуляционный дейксис передают одно и то же значение (в широком смысле этого слова). Таким образом, привязка жестикуляционного дейксиса к лексическому позволяет нам толковать значение жестикуляционного дейксиса.

Отметим, что на выбор говорящим того или иного жестикуляционного дейксиса может влиять сразу несколько разнонаправленных факторов. Соответственно, степень «привязки» жестикуляционного дейксиса к лексическому может определяться только статистически. Для того, чтобы узнать, насколько статистически значимо то или иное распределение жестикуляционных дейксисов между лексическими дейксисами, мы использовали критерий  $\chi$ -квадрат: в случае, если статистические распределения значимо отличались от средних (ожидаемых в случае, если бы данный параметр не был бы значим для данного жеста), мы считали, что данный параметр существен для различения головных указательных жестов и мы, следовательно, можем приписывать им то или иное значение и сферу функционирования. Более подробные пояснения см. ниже (табл. 4).

Далее, после исчисления и описания русских указаний головой и их значений, мы предполагаем кратко обрисовать соотношение ручных и головных указательных жестов в русской дейктической системе, а также сделать несколько замечаний о сочетаемостных закономерностях жестикуляционных дейксисов разных уровней (ручных и головных).

## **2. ИНВЕНТАРЬ РУССКИХ ГОЛОВНЫХ УКАЗАТЕЛЬНЫХ ЖЕСТОВ**

Головные указательные жесты отличаются от ручных указательных жестов по крайней мере в двух отношениях.

Во-первых, зона осуществления ручных указательных жестов *физически* ничем не ограничена, т.е. не существует физиологических ограничений для ориентации указующей руки в пространстве. В стандартном случае рука направлена к объекту указания. В случае, если указание является когнитивным (объектно-свободным), т.е. направлено на объект, который по той или иной причине не зафиксирован в пространстве, направление указания подчиняется некоторым смысловым, но, опять-таки, не физиологическим ограничениям (см. [Гришина 2012г]). Напротив, указания головой физиологически ограничены, что связано а) с малой подвижностью головы относительно корпуса и б) со слабой физиологической дифференцированностью головы по сравнению с рукой: рука располагает в качестве органов указания ладонью вместе с пальцами, указательным пальцем (изредка также средним пальцем, мизинцем, сочетанием указательного и среднего пальцев), большим пальцем; голова же не имеет такого разнообразия в выборе органа указания.

Во-вторых, в основе указаний головой не лежит ни одного естественного способа прикоснуться к предмету. Как мы показали в работе [Гришина 2012а], указания открытой ладонью и указательным пальцем восходят к тому или иному типу касаний (*постукивать* или *скрести пальцем, демонстрировать предмет в открытой ладони, положить руку на предмет* и нек. др.). В отличие от этих двух указательных жестов, указание большим пальцем, например, не имеет соответствия в классе касаний, т.е. нет никакого естественного способа прикоснуться к объекту указания большим пальцем. Это приводит к ряду смысловых следствий, которые отличают указание большим пальцем от указания указательным пальцем/открытой ладонью. В частности, указание большим пальцем используется говорящим, когда конкретная локализация объекта указания в пространстве для говорящего не важна (см. [Kendon 2004: 218–222], а также [Гришина 2012г,д]; более подробно об этом – ниже, в разд. 4). Можно ожидать аналогичных смысловых следствий и для головных дейксисов.

Анализ нашего материала показал, что оба названных отличия головных указательных жестов от ручных (физиологическая ограниченность и отсутствие соответствия среди естественных касаний) влияют на семантику головных указательных жестов.

В связи с физиологическими ограничениями, для систематизации головных указательных жестов, как выяснилось, важно различать зоны их осуществления (этот параметр оказался практически не значимым для ручных указательных жестов – только для указания большим пальцем отмечено тяготение к указанию за спину говорящему). Мы различаем три основные зоны:

- 1) зона видимости (объект зрительно доступен говорящему)
- 2) невидимая зона (объект зрительно недоступен говорящему)
- 3) зона коммуникации (пространство между говорящим и слушающим (в случае их стандартного расположения друг напротив друга); объект зрительно доступен и говорящему, и слушающему); зона коммуникации является частью зоны видимости.

Таким образом, прототипическое расположение зон при акте указания головой таково (см. рис. 1).



Рис. 1

Во-вторых, для функционирования головных жестов оказалось важным различия видов движений головы относительно оси, совпадающей с вертикальной осью тела говорящего. Здесь мы различаем три вида движений: **вращение**, **смещение** и **отклонение**. При **вращении** голова поворачивается относительно вертикальной оси, проходящей через тело и голову говорящего, на угол, максимально приближенный к  $90^\circ$  (см. рис. 2).

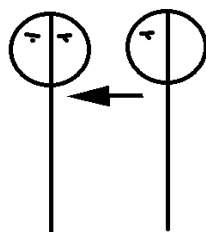


Рис. 2. Вращение

Когда указательный жест осуществляется вращением головы, в структуре головы специально не отмечается никакая точка (зона) и органом указания является профиль говорящего целиком. Такой тип указания, не подразумевающий вычленения в структуре головы какой бы то ни было специальной дейктической зоны, мы будем называть **диффузным**. Аналогом диффузного головного указания в системе ручных указательных жестов является указание открытой ладонью, в котором также не вычленяется для указания какой-то единственный палец, а указующим органом является ладонь и все пальцы одновременно. На рис. 3 можно видеть пример диффузного указательного жеста, в основе которого лежит вращение: жест **поворот головы** осуществляется вращением головы вокруг вертикальной оси, при этом профиль говорящего максимально приближается к плоскости, которая задается плечом.



Рис. 3. Поворот головы

Формально осуществляясь в зоне видимости (ввиду физиологических ограничений на вращение головы), жест *поворот головы* реально отсылает к невидимой зоне, расположенной за спиной говорящего. Эта отсылка происходит именно благодаря максимальному приближению профиля говорящего к плоскости, отделяющей зону видимости от невидимой зоны и проходящей через плоскость тела говорящего.

При **смещении** голова как целое смещается относительно оси, которая проходит через тело говорящего (см. рис. 4).

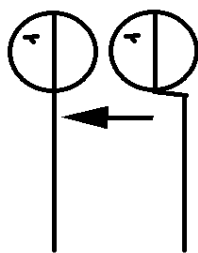


Рис. 4. Смещение

Это дейктическое движение головы также является диффузным, поскольку в ходе его осуществления не происходит вычленения какой-то специальной указующей зоны, а указательный жест производится лицом говорящего как нерасчлененным целым: далее такой диффузный указательный жест, основанный на смещении, мы будем называть жестом *голова вперед*. Жест *голова вперед* осуществляется в зоне видимости говорящего, включая зону коммуникации (см. рис. 5).



Рис. 5. Голова вперед (в зоне видимости)

При этом следует отметить, что когда жест *голова вперед* производится внутри зоны коммуникации, то он не может осуществляться в направлении вверх (по физиологическим причинам; если объект указания находится сверху, но в этом случае указание *головой вперед* вынужденным образом принимает вид *указания подбородком*, см. ниже). Кроме того, жест *голова вперед* в зоне коммуникации не может быть направлен на собеседника, поскольку в этом случае он трансформируется из указательного жеста в регулирующий (побудительный) жест или в жест, подчеркивающий эмфазу<sup>3</sup>. Вследствие изложенного, дейктический жест *голова вперед*, осуществляемый в зоне коммуникации, обычно направлен вниз (см. рис. 6).

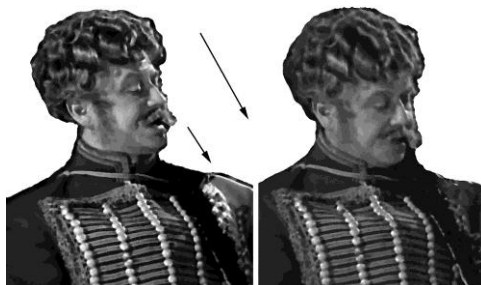


Рис. 6. Голова вперед (внутри зоны коммуникации)

<sup>3</sup> О том, что значение указательных жестов, осуществляемых в зоне коммуникации и направленных на собеседника, трансформируется в недейктическое значение, мы писали в [Гришина 2012а].

Кроме того, следует специально подчеркнуть, что в случае осуществления жеста *голова вперед* внутри зоны коммуникации объект указания вынужденно является неодушевленным: поскольку данный жест по понятным причинам не направлен на говорящего и по изложенной в предыдущем абзаце причине не направлен на слушающего, то он в обязательном порядке показывает на объект, не являющийся ни говорящим, ни слушающим, но при этом находящийся внутри зоны коммуникации. Такой объект может быть только неодушевленным<sup>4</sup>.

При **отклонении** сфера головы движется относительно центра этой сферы (см. рис. 7).

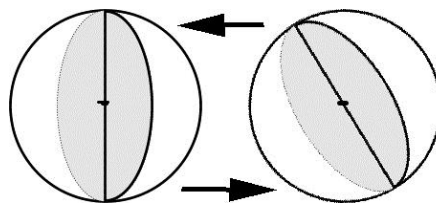


Рис. 7. Отклонение

В случае отклонения у головы отмечаются два полюса, две специальные дейктические зоны – темя или подбородок, – перемещение которых задает некоторую дистанцию между основной вертикальной осью тела и конечной точкой указания. Указательные движения головы, возникающие в результате отклонения, мы будем называть полярными и противопоставлять их описанным выше диффузным указаниям.

В случае, если полюсом при отклонении является темя, мы имеем дело с указательным жестом *наклон головы* (или *боковой кивок*), см. рис. 8. Этот жест осуществляется наклоном головы к плечу в плоскости, которая задается плечом.



Рис. 8. Наклон головы (боковой кивок)

Однако если объект находится за спиной говорящего, то темя говорящего в ударной фазе жеста может немного отклоняться за спину, точнее, за плечо. Данный жест не может физиологически осуществляться в зоне видимости, – он осуществляется либо на границе двух зон (в плоскости, которую задает плечо говорящего), либо в самом начале невидимой зоны (при отклонении темени за плечо). В этом отношении жест *поворот головы* и *наклон*

<sup>4</sup> Или одушевленным, но трактуемым как предмет речи, а не как участник коммуникации, а соответственно, неодушевленный с коммуникативной точки зрения.

головы сходны друг с другом, – и далее мы считаем, что оба эти жеста осуществляются в невидимой зоне.

Полярный жест, основанный на отклонении, полюсом которого является подбородок, физиологически может осуществляться только в зоне видимости (см. рис. 9).



Рис. 9. Указание подбородком

Указание подбородком в зоне коммуникации трансформируется в регулирующий жест (точно так же, как и указание *голова вперед*), поэтому не может рассматриваться как дейктическое жестикуляционное средство. Кроме того, существует физиологическое ограничение на указание подбородком вниз. Таким образом, указание подбородком осуществляется в зоне видимости (за исключением зоны коммуникации); кроме того, возможно указание подбородком вверх (в том числе и над зоной коммуникации).

Сказанное выше можно подытожить в табл. 1.

Таблица 1

Тип движения	Вращение	Смещение	Отклонение
	диффузное	диффузное	полярное
Зона осуществления			
Зона видимости	–	<i>голова вперед</i>	<i>указание подбородком</i>
Зона коммуникации			–
Невидимая зона	<i>поворот головы</i>	–	<i>наклон головы</i>

В более общем виде, различая только зону видимости и невидимую зону, можно сказать, что головные указательные жесты симметрично распределены между этими двумя зонами: в каждой из зон мы имеем одно диффузное и одно полярное указание (табл. 2):

Таблица 2

Тип указания	Диффузное	Полярное
Зона осуществления		
Зона видимости	<i>голова вперед</i>	<i>указание подбородком</i>
Невидимая зона	<i>поворот головы</i>	<i>наклон головы (боковой кивок)</i>

Таков инвентарь головных указательных жестов, обнаруженных нами на русском материале. Подчеркнем, что если жесты *голова вперед*, *поворот головы* и *боковой кивок* рассматривались, хотя и кратко, в качестве дейктических жестов в работах [McClave 2000] и [Calbris 2008], то об указании подбородком нам не удалось найти никаких упоминаний –



ни как о дейктическом, ни как о регулирующем жесте. Это немного неожиданно, поскольку, по нашим данным, *указание подбородком* – самое частое дейктическое движение головы (см. табл. 3).

Таблица 3

Название жеста	Абсолютная частота	Относительная частота
<i>Голова вперед</i>	24	5%
<i>Боковой кивок</i>	75	17%
<i>Поворот головы</i>	56	13%
<i>Указание подбородком</i>	284	64%

В заключение раздела следует прояснить еще один важный момент. Напомним, что на рис. 1 мы отобрали структуру пространства, существенную для головного акта указания. Может сложиться впечатление, что в акте указания головой жесты *наклон* и *поворот головы* могут быть обращены только на объекты, расположенные сбоку или позади говорящего, а жесты *голова вперед* и *указания подбородком* – только на объекты, расположенные перед говорящим или сбоку от него. Следовательно, на первый взгляд кажется, что в одном и том же акте коммуникации говорящий не может при указании на один и тот же объект использовать все четыре возможности. Так, на рис. 10 изображена ситуация, в которой на объект А говорящий может указать только жестами *голова вперед* и *указание подбородком*, а на объект Б – только с помощью *наклона* или *поворота головы*.



Рис. 10

Реальная ситуация несколько сложнее. Говорящий может развести между собой зону коммуникации и зону видимости. Для этого, при стабильном положении слушающего, говорящий поворачивается в сторону объекта указания, перемещая, соответственно, вместе с собой и зону видимости (зона коммуникации при этом остается на прежнем месте, см. рис. 11).

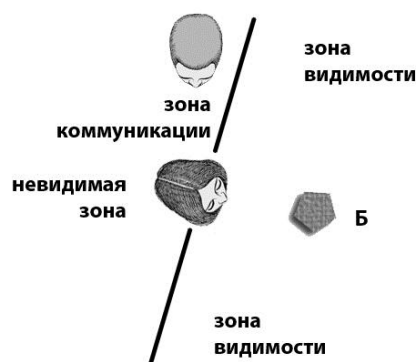


Рис. 11

Понятно, что при возможности такой трансформации на один и тот же объект Б можно указать с помощью всех четырех жестов: при использовании жестов *наклон* и *поворот головы* коммуникативная ситуация сохраняет свой прототипический вид, а при указании *голова вперед* или *подбородок* происходит трансформация прототипической ситуации и расподобление зон коммуникации и видимости. Принцип, однако, остается неизменным: для того, чтобы говорящий мог указать на первоначально не видимый ему объект с помощью смещения головы вперед или с помощью подбородка, он должен ввести объект в зону видимости. И наоборот, чтобы указать на первоначально видимый объект с помощью наклона или поворота головы, говорящий должен вывести их из зоны видимости (рис. 12).

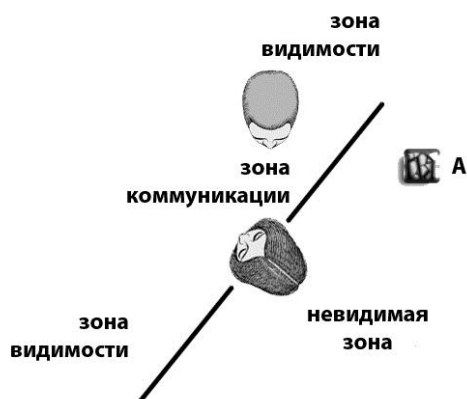


Рис. 12

### 3. ОСНОВНЫЕ ФАКТОРЫ, ВЛИЯЮЩИЕ НА ВЫБОР ГОЛОВНОГО УКАЗАТЕЛЬНОГО ЖЕСТА

#### 3.1. Прототипическая структура коммуникативного пространства

Исходя из сказанного выше, мы можем ожидать, что на выбор головного указания влияет, прежде всего, структура коммуникативного пространства, т.е. расположение объектов указания относительно говорящего в прототипическом акте указания.

В зоне видимости, помимо говорящего и слушающего:

- располагаются объекты указания
- протекает сама ситуация коммуникации

#### В невидимой зоне

- отсутствуют говорящий и слушающий
- располагаются объекты указания
- протекают ситуации, не являющиеся ситуацией коммуникации.

Объекты указания в зоне видимости и в невидимой зоне отличаются тем, что

– объект указания в зоне видимости известен говорящему в двух отношениях: говорящий (постольку, поскольку он видит данный объект) знает и о существовании объекта, и о месте его локализации

– объект указания в невидимой зоне известен говорящему только в одном отношении: говорящий знает только о существовании данного объекта: ввиду того, что объект находится в невидимой зоне, точная локализация объекта в пространстве в момент речи говорящему неизвестна.

Тем самым при указании на объект в зоне видимости говорящий указывает на данный конкретный объект как реально существующее и точно локализованное материальное тело, в то время как при указании на объект в невидимой зоне говорящий указывает не на реальный объект, а на свое мыслительное представление об этом объекте.

**3.1.1. Объектно-связанные и когнитивные указания.** Если это так, то мы можем ожидать несимметричного распределения между головными указательными жестами объектно-связанных и объектно-свободных (когнитивных) указаний (подробнее об этих типах указаний см. [Гришина 2012г]). **Объектно-связанными** мы называем указания на объект, локализация которого в пространстве говорящему известна: даже если объект не находится в зоне видимости говорящего, в случае объектно-связанного указания говорящему известно, по крайней мере, направление на данный объект. Указательный жест в стандартном случае является объектно-связанным, см. пример (1).

(1)

<b>Речевой ряд</b>	– <i>Где твой подземный ход?</i> <i>Показывай.</i>	– <i>Туда</i>	<i>нельзя ходить. Это и есть подземный ход.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		поворот головы	

Н. Калинин, А. Рыбаков. Кортник, 1973

Напротив, **когнитивные указания** направлены на объекты, локализация которых в пространстве либо принципиально неизвестна, либо принципиально не важна, см. пример (2).

(2)

<b>Речевой ряд</b>	– А вы знаете, что здесь сейчас произошло? – Знаю. Я все знаю. Где бы кто бы	с кем бы.	Так ли сядь ли, о том ли о сём ли. Мне все известно.
<b>Жестовый ряд</b>		боковой кивок	

Н. Кошеверова и др. Каин XVIII, 1963

Проанализируем распределение головных указательных жестов по этому параметру. Данные приведены в табл. 4.

Таблица 4

Тип указания	Когнитивные	Объектно-связанные	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<i>голова вперед</i>	5	24	-0,66	-0,19
<i>наклон головы</i>	49	53	-0,03	0,44
<i>поворот головы</i>	37	49	-0,14	0,33
<i>указание подбородком</i>	48	255	-0,69	-0,22
$\chi^2=54,98, p \leq 6,93 \cdot 10^{-12}$ , параметры связаны, распределения достоверны				

**Примечание.** В таблице использованы понятия нормированной дельты ( $\Delta_N$ ) и экстраполированной дельты ( $\Delta_E$ ). Они введены для того, чтобы выразить с помощью чисел *направление* расхождения двух сравниваемых параметров.  $\Delta_N$  вычисляется по формуле

$$(Y_1 - Y_2) / (Y_1 + Y_2),$$

где  $Y_1$  и  $Y_2$  – две соседние ячейки, например, *голова вперед*+*когнитивное указание* = 5 ( $Y_1$ ), *голова вперед*+*объектно-связанное указание* = 24 ( $Y_2$ );  $\Delta_N = (5 - 24) / (5 + 24) = -0,66$ .

Экстраполированная дельта  $\Delta_E$  выравнивает данные, которые слишком различаются между собой количественно: примеров на вариант *когнитивное указание* – 139, примеров на вариант *объектно-связанное указание* – 381, т.е. почти в три раза больше; экстраполированная дельта предполагает, что мы расширяем наш исходный корпус и доводим количество примеров на вариант *когнитивное указание* до 381, тем самым выравнивая данные в столбцах; экстраполяция предполагает, что увеличение корпуса приведет к тому, что все новые примеры на вариант *когнитивное указание* распределятся в исходной пропорции 5/49/37/48; естественно, чем больше исходный корпус, тем надежнее экстраполяция.

Экстраполированная дельта

$$\Delta_E = \Delta_N - \Delta_T,$$

где  $\Delta_T = (\sum_1 - \sum_2) / (\sum_1 + \sum_2)$ , а  $\sum_1$  и  $\sum_2$  – суммы первого и второго столбцов; для столбца *когнитивное указание* это 139, для столбца *объектно-связанное указание* 381, соответственно,  $\Delta_T = (139 - 381) / (139 + 381) = -0,47$ ; следовательно,  $\Delta_E$  для первой строки  $\Delta_E = -0,66 - (-0,47) = -0,19$ .

*Направление* влияния того или иного фактора показано знаком при дельте (минус показывает, что для данного жеста характерен параметр во втором столбце, т.е.  $\Delta_E = -0,19$  означает, что жест *голова вперед* чаще является объектно-связанным указанием).

Табл. 4 демонстрирует нам, что жесты, осуществляемые в зоне видимости (*голова вперед* и *указание подбородком*), чаще являются объектно-связанными, а жесты, осуществляемые

в невидимой зоне (*наклон и поворот головы*), чаще употребляются в случае когнитивных указаний. Это полностью соответствует нашему предположению, что при осуществлении жестов, направленных в невидимую зону, говорящий указывает не на реальный объект, а на свое представление об этом объекте, т.е. указания, направленные в невидимую зону, – это указания на понятия, мыслительные конструкты, абстракции, а указания, осуществляемые в зоне видимости, – указания на реальные материальные объекты.

Вернемся еще раз к табл. 4. Помимо общего распределения типов указаний между разными жестами, из нее можно извлечь еще один ряд данных, а именно: в какой степени данный тип головного указания (*голова вперед, наклон и поворот головы, указание подбородком*) важен для различения объектно-связанных и когнитивных указаний. В нижней строке таблицы мы видим значение  $p \leq 6,93 \cdot 10^{-12}$ , которое обозначает вероятность того, что распределение данных в таблице случайно, т.е. в реальности не имеет никакого отношения к связи между типом жеста и типом указания. Как видим, вероятность такого события (случайность, а не закономерность распределения данных в табл. 4) очень мала. Далее, проведем следующий эксперимент: будем изымать из табл. 4 по очереди каждый тип жеста (т.е. каждую из четырех строк) и смотреть, как будет при этом меняться значение  $p$ . Если значение  $p$  будет значимо увеличиваться, мы сможем считать, что изъятый жест достаточно существен для исходного распределения. Напротив, если значение  $p$  будет при изъятии той или иной строки значимо уменьшаться, то мы будем считать, что изъятая строка является дефектным фактором и для нее исследуемый параметр незначим. Такое же решение (незначимость параметра) мы будем принимать в случае, если значение  $p$  существенно не изменится.

Мы не будем приводить конкретные расчеты, приведем сразу результирующую табл. 5.

Таблица 5

Изъятая группа жестов	Базовое значение $p$	Экспериментальное значение $p$	Значимость фактора
<i>голова вперед</i>	$6,93 \cdot 10^{-12}$	$1,08 \cdot 10^{-12}$	дефектный фактор
<i>наклон головы</i>		$2,53 \cdot 10^{-7}$	значимый фактор
<i>поворот головы</i>		$5,79 \cdot 10^{-11}$	значимый фактор
<i>указание подбородком</i>		0,01	максимально значимый фактор

Если подытожить данные табл. 4–5, можно утверждать, что *указание подбородком, наклон головы и поворот головы* тесно связаны с параметром связанности указания с объектом; при этом *указание подбородком* используется в случае объектно-связанных указаний, а *наклон и поворот головы* – в случае когнитивных, объектно-свободных указаний.

**3.1.2. Предметные и абстрактные указания.** К аналогичным выводам нас приводит и другой ряд данных. Будем различать **предметные указания** – при осуществлении которых объектом указания является единичный материальный объект, находящийся в зоне видимости и доступный для прикосновения (пример (3)), и **абстрактные указания**, объектом указания которых является такой же единичный материальный объект, к которому в принципе можно было бы прикоснуться, но а) либо находящийся вне зоны видимости говорящего / не существующий в реальности в данный момент (пример (4)), б) либо находящийся в зоне видимости, но настолько далеко, что прикосновение к нему в момент указания совершенно нереально (5).

(3)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Ты не нахваливай!</i>	<i>Резина-то</i>	<i>вся истрепалась.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		указание подбородком на колесо тележки, находящейся близко к собеседникам	

Н. Калинин, А. Рыбаков. Кортик, 1973

(4)

<b>Речевой ряд</b>	<i>– Для того, чтобы защищаться. – От кого?</i>	<i>От того,</i>	<i>кто на вас нападет.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		боковой кивок (наклон головы) – указание на отсутствующий в реальности (соответственно, невидимый) объект	

Н. Кошеверова и др. Каин XVIII, 1963

(5)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Да ты не расстраивайся. Один жить не буду. Женюсь опять.</i>	<i>Вон</i>	<i>на Верке женюсь.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		указание подбородком на проходящую вдалеке женщину	

И. Добролюбов, А. Дударев. Белые Росы, 1983

Данные по абстрактным и предметным указаниям приводятся в табл. 6.

Таблица 6

Тип объекта	Абстрактный	Предметный	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>голова вперед</i>		1	-1	-0,63
<i>наклон головы</i>	10	9	0,05	0,42
<i>поворот головы</i>	10	8	0,11	0,48
<i>указание подбородком</i>	21	71	-0,54	-0,17
$\chi^2=12,42$ , $p \leq .0061$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изъятая группа жестов	Базовое значение <i>p</i>	Экспериментальное значение <i>p</i>	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	.0061	.0026	дефектный фактор	
<i>наклон головы</i>		.015	значимый фактор	
<i>поворот головы</i>		.025	значимый фактор	
<i>указание подбородком</i>		.5563	максимально значимый фактор	

Как видим, указания *подбородком*, *поворотом головы* и *боковым кивком* связаны с параметром абстрактности объекта указания; при этом *указание подбородком* используется для предметных объектов, а *поворот* и *наклон головы* – для абстрактных (потенциальных, невидимых или недостижимых для прикосновения).

**3.1.3. Объект, ситуация и место как объекты указания.** Предыдущее изложение подготовило нас к тому, что выбор указательного жеста зависит от типа объекта указания. В работах [Гришина 2012а,б] среди прочих факторов, влияющих на выбор конфигурации указующей руки, мы выделили различие между объектом и ситуацией. **Объектом** мы считали материальный предмет (см. выше примеры (1)–(5)) или нематериальный объект стабильной структуры (организация, учреждение и под., пример (6)).

(6)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Вот</i>	<i>твой противник, флот турецкий.</i>
<b>Жестовый ряд</b>	указание подбородком	

М. Ромм, А. Штейн. Адмирал Ушаков, 1953

**Ситуацией** мы назвали событие, протекающее во времени и являющееся объектом указания (примеры (7)–(8)).

(7)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Да что мы, для</i>	<i>этого</i>	<i>ТОТР</i>	<i>Пенсионерам</i>	<i>дрова пилить?</i>
<b>Жестовый ряд</b>		боковой кивок	<i>устроили?</i>	повтор бокового кивка	

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

(8)

Речевой ряд	<i>Вот,</i>	<i>пришла познакомиться с вами.</i>
Жестовый ряд	<i>указание голова вперед</i>	

О. Бондарев, Э. Смирнов. Мачеха, 1973

Предварительное обследование материала показало, однако, что в случае головных указаний такого разделения недостаточно: следует выделить отдельно еще такой тип объектов, как **место**. Местом мы считали некоторую территорию, на которой разворачивается какое-то событие или расположен какой-то объект, см. примеры (9)–(10).

(9)

Речевой ряд	<i>Оно ежели по правде, то нужно</i>	<i>туда,</i>	<i>в Россию, сослать.</i>
Жестовый ряд		<i>боковой кивок</i>	

Я. Лапшин и др. Приваловские миллионы, 1972

(10)

Речевой ряд	<i>Пойди сообщи ей, что я</i>	<i>здесь.</i>
Жестовый ряд		<i>жест голова вперед</i>

Г. Юнгвальд-Хилькевич, Д. Плоткин. Ах водевиль, водевиль!, 1979

Проследим, как распределяются разные типы головных указательных жестов по параметрам объект vs. ситуация (табл. 7) и объект vs. место (табл. 8).

Таблица 7

Тип объекта	Объект	Ситуация	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<i>голова вперед</i>	7	3	0,4	-0,20
<i>наклон головы</i>	33	18	0,29	-0,3
<i>поворот головы</i>	29	9	0,53	-0,07
<i>указание подбородком</i>	185	34	0,69	0,09
$\chi^2=11,09$ , $p \leq 0,0113$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изыятая группа жестов	Базовое значение <i>p</i>	Экспериментальное значение <i>p</i>	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	.0113	.005	дефектный фактор	
<i>наклон головы</i>		.2592	значимый фактор	
<i>поворот головы</i>		.0042	дефектный фактор	
<i>указание подбородком</i>		.499	максимально значимый фактор	

Как видим, противопоставление объект–ситуация значимо для головных дейктических жестов, и при этом *указание подбородком* связано с объектом, а *боковой кивок* (*наклон головы*) связан с ситуацией.



Таблица 8

Тип объекта	Объект	Место	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>голова вперед</i>	7	20	-0,48	-0,81
<i>наклон головы</i>	33	24	0,17	-0,16
<i>поворот головы</i>	29	18	0,23	-0,10
<i>указание подбородком</i>	185	65	0,48	0,14
$\chi^2=28,71$ , $p \leq 2,57 \cdot 10^{-6}$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изымая группа жестов	Базовое значение <i>p</i>	Экспериментальное значение <i>p</i>	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	$2,57 \cdot 10^{-6}$	.025	максимально значимый фактор	
<i>наклон головы</i>		$1,34 \cdot 10^{-6}$	дефектный фактор	
<i>поворот головы</i>		$6,74 \cdot 10^{-7}$	дефектный фактор	
<i>указание подбородком</i>		.007	значимый фактор	

Табл. 8 демонстрирует, что противопоставление объект–место значимо для указаний головой и что жест *голова вперед* указывает на место, а *указание подбородком* – на объект. Таким образом, говорящий предпочитает указывать на объект подбородком и в противопоставлении объект–ситуация, и в противопоставлении объект–место, *наклон головы* чаще используется для указания на ситуации, а жест *голова вперед* – для указания на место. *Поворот головы* не имеет специфических черт в этой системе противопоставлений.

**3.1.4. Одушевленность объекта указания.** Еще одна характеристика объекта указания, которая может оказаться существенной, – это его одушевленность. В табл. 9 приведены соответствующие данные.

Таблица 9

Тип объекта	Неодушевленный	Одушевленный	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>голова вперед</i>	5	1	0,71	0,93
<i>наклон головы</i>	6	28	-0,65	-0,43
<i>поворот головы</i>	7	22	-0,52	-0,30
<i>указание подбородком</i>	81	104	-0,13	0,09
$\chi^2=18,70$ , $p \leq .0003$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изымая группа жестов	Базовое значение <i>p</i>	Экспериментальное значение <i>p</i>	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	.0003	.0063	значимый фактор	
<i>наклон головы</i>		.0088	максимально значимый фактор	
<i>поворот головы</i>		.0004	незначимый фактор	
<i>указание подбородком</i>		.0006	незначимый фактор	

Мы видим, что параметр одушевленности значим для головных указательных жестов, и при этом жест *голова вперед* сильнее связан с неодушевленными объектами, а *наклон головы* – с одушевленными.

**3.1.5. Множественность объекта указания.** Проанализируем такой фактор, как число указываемых с помощью данного жеста объектов (примеры единичного объекта – (3)–(5), объекта-совокупности – (6)). Уточним, что рассматривались в данной связи только собственно объекты (а не ситуации), и более точно – только предметные объекты (см. п. 3.1.2). Данные приведены в табл. 10.

Таблица 10

Тип объекта Жесты	Единичный объект	Совокупность	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<i>голова вперед</i>	7		1	0,40
<i>наклон головы</i>	13	9	0,18	–0,42
<i>поворот головы</i>	11	4	0,47	–0,13
<i>указание подбородком</i>	84	16	0,68	0,08
$\chi^2=4,13$ , $p \leq .0276$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изыятая группа жестов	Базовое значение $p$	Экспериментальное значение $p$	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	.0276	.03	незначимый фактор	
<i>наклон головы</i>		.281	максимально значимый фактор	
<i>поворот головы</i>		.0114	дефектный фактор	
<i>указание подбородком</i>		.113	значимый фактор	

Мы видим, что параметр множественности значим для головных указаний; при этом *наклон головы* тяготеет к обозначению совокупностей, а *указание подбородком* – к обозначению единичных объектов. Для жестов *голова вперед* и *поворот головы* данный параметр незначим.

**3.1.6. Промежуточные итоги: видимость объекта.** Приведенные выше данные можно систематизировать следующим образом (табл. 11, рис. 13).

Параметр Тип жеста	Связанность указания	Абстрактность	Тип объекта	Одушевленность	Множественность
<i>голова вперед</i>			место	неодушевленный объект	
<i>наклон головы</i>	когнитивное указание	абстрактные объекты	ситуация	одушевленный объект	совокупность
<i>поворот головой</i>					
<i>указание подбородком</i>	объектно- связанное указание	предметные объекты	объект		единичный объект

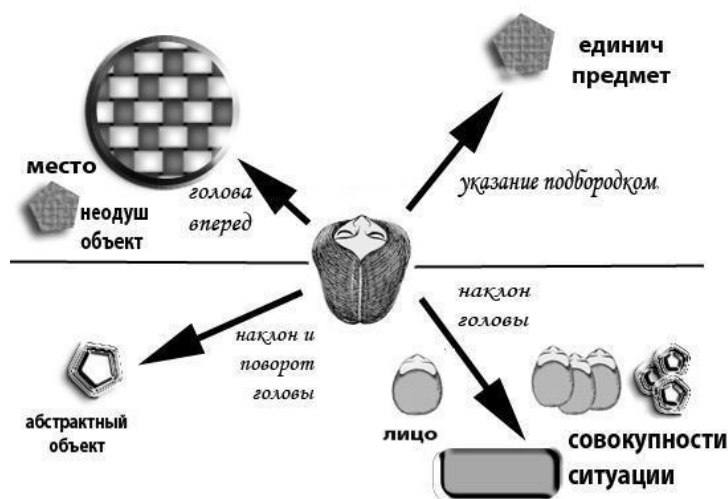


Рис. 13. Типы объектов указания и структура коммуникативного пространства

Мы видим, что распределение головных указательных жестов между типами объектов указания в значительной степени определяется структурой коммуникативного пространства.

1) Внутри зоны видимости присутствуют только неодушевленные объекты указания (*предмет* и *место*), в отличие от невидимой зоны. Это предположительно можно объяснить тем, что любой одушевленный объект, входящий в зону видимости, имеет тенденцию рассматриваться как участник ситуации коммуникации (которая прототипически протекает в зоне видимости), т.е. как говорящий или как слушающий. Поскольку, как мы писали выше, указательные жесты, направленные на слушающего, автоматически теряют свой дейктический статус и превращаются в регулирующие или ритмические (т.е. подчеркивающие эмфазу) жесты, то, естественно, внутри зоны коммуникации в прототипическом случае все объекты указания являются неодушевленными. Это ограничение несущественно для невидимой зоны, в связи с этим

жесты, обращенные в невидимую зону, могут быть легко обращены и на одушевленный объект.

2) Невидимость объекта указания в зоне, не доступной для взгляда говорящего, приводит к тому, что в этой зоне располагаются абстрактные объекты – т.е. объекты, на которые говорящий указывает не как на вещественные предметы, а как на имена и понятия этих объектов. Напротив, в зоне видимости располагаются предметные объекты указания, к которым говорящий и слушающий могут прикоснуться.

3) С параметром абстрактности объекта указания связан и тот факт, что в зоне видимости располагаются единичные объекты, а в невидимой зоне – совокупности: с точки зрения возможности прикосновения совокупность, множество объектов – более абстрактное явление, чем единичный материальный объект.

4) Различием в степени абстрактности определяется и распределение объектов указания место и ситуация между зонами: место является более материальным объектом, чем развертывающаяся во времени ситуация, поскольку место (например, *двор, дом, страна*) всегда имеет некоторую часть, которая является вещной и доступной для прикосновения, в то время как в ситуации такой зоны выделить не удастся. Кроме того, внутри зоны коммуникации, которая является центральной частью зоны видимости, осуществляется одна-единственная ситуация – ситуация коммуникации, что не оставляет места для осуществления любой другой конкурирующей ситуации. Таким образом, объект указания, являющийся событием, вынужденно размещается вне зоны видимости и вне зоны коммуникации.

5) Выбор жеста внутри одной из двух зон в коммуникативном пространстве определяется его полярностью. Так, внутри зоны видимости полярный жест *указание подбородком* закреплен за точечным дискретным единичным объектом, семиотически не имеющим протяженности в пространстве, а диффузное указание *голова вперед* – за расположенным в двух или трех измерениях местом (напомним, что в работах [Гришина 2012а,б] мы показали, что выбор между указанием пальцем/открытой ладонью на объект/ситуацию или единичный объект/совокупность также определяется полярностью указания пальцем и диффузностью указания открытой ладонью).

6) В невидимой зоне полярный жест *наклон головы* может быть обращен на любой объект. Диффузный же жест *поворот головы* может быть обращен только на абстрактный объект, без дальнейшей детализации. Таким образом, поворот головы, по сравнению с остальными головными указательными жестами, является минимально маркированным.

Подытожить сказанное выше о влиянии структуры коммуникативного пространства на выбор головного дейксиса можно в табл. 12.

Полярность	Зона	Зона видимости	Невидимая зона
<i>Полярный жест</i>		<i>указание подбородком</i> : указание на материальный предмет	<i>Боковой кивок</i> : указание на абстрактный объект (предмет или лицо), на совокупность, на ситуацию
<i>Диффузный жест</i>		<i>голова вперед</i> : указание на место и неодушевленный объект	<i>Поворот головы</i> : указание на абстрактный объект

### 3.2. Полярность указания

**3.2.1. Головные указательные жесты и лексические дейксисы.** В предыдущем разделе мы показали, как на выбор головного указательного жеста влияет расположение жеста внутри зоны видимости или невидимой зоны. Одновременно было показано, что и внутри зоны видимости (противопоставление жеста *голова вперед* и *указания подбородком*), и внутри невидимой зоны (противопоставление *наклона* и *поворота головы*) на выбор указательного жеста может оказывать влияние и полярность указания. В этом разделе мы продолжим анализ влияние полярности на выбор жеста.

Обратимся к табл. 13, в которой показано, как связаны головные указательные жесты с лексическими дейксисами. Формат подачи данных следующий: перед слэшем приводятся реальные данные по нашему корпусу, после слэша – среднее (ожидаемое) число. Полужирным шрифтом выделены ячейки, где реальное количество зафиксированных жестов существенно больше ожидаемого, курсивом – где реальное количество существенно меньше ожидаемого. Поскольку некоторые лексические и жестикуляционные дейксисы плохо сочетаются друг с другом (т.е. соответствующие сочетания встречаются редко и, естественно, возникает угроза недостоверных распределений), мы провели ряд укрупнений: в одну строку попадают данные:

- 1) по частицам *вот, вон*,
- 2) по наречиям *здесь, тут*,
- 3) по наречию *там* и местоимению *тот*.

Таблица 13<sup>5</sup>

Жесты Лексические дейксисы	Голова вперед	Наклон головы	Поворот головы	Указание подбородком
<i>вот, вон</i>	6/7,24	5/15,73	6/14,79	<b>101/80,24</b>
<i>здесь, тут</i>	<b>12/3,43</b>	7/7,47	<b>13/7,02</b>	24/38,08
<i>там, тот</i>	1/3,37	<b>20/7,33</b>	5/6,89	29/37,4
<i>это</i>	2/3,43	6/7,33	4/6,89	43/38,08
<i>этот</i>	2/5,58	12/12,13	<b>19/11,04</b>	58/61,88
$\chi^2=86,23$ , $p \leq 0,01$ , параметры связаны, распределения достоверны				

Условимся считать, что существенным является отклонение реальных данных от ожидаемых, если значение  $\chi^2$  для данной ячейки в два или более раз больше единицы. Обозначим отклонение в большую сторону с помощью +, отклонение в меньшую сторону – с помощью –, незначимость параметра – через 0. Тогда табл. 13 принимает следующий вид (см. табл. 14):

Таблица 14

Жесты Лексические дейксисы	Голова вперед	Наклон головы	Поворот головы	Указание подбородком
<i>вот, вон</i>	0	–	–	<b>+ (<math>\chi^2=5,4</math>)</b>
<i>здесь, тут</i>	<b>+ (<math>\chi^2=21,36</math>)</b>	0	<b>+ (<math>\chi^2=5,1</math>)</b>	–
<i>там, тот</i>	0	<b>+ (<math>\chi^2=21,9</math>)</b>	0	0
<i>это</i>	0	0	0	0
<i>этот</i>	–	0	<b>+ (<math>\chi^2=5,06</math>)</b>	0

Мы видим, что для указания подбородком определяющей является синхронизация с частицами *вот, вон*, сочетание с другими дейктическими словами для указания подбородком не характерны. Напротив, для остальных указаний головой не характерна синхронизация с частицами *вот, вон*. По данному параметру указание подбородком противопоставлено всем остальным указаниям головой, осуществляемым как в зоне видимости, так и вне ее. Ср. примеры (11)–(12).

<sup>5</sup> Отдельного обсуждения требует вопрос, к какому лексическому дейксису относить словосочетания с безударными частицами *вот/вон* (*вот этот, вон там* и пр.): их можно считать вместе с одиночными частицами *вот/вон*, а можно – среди соответствующих дейксисов (*этот, там* и пр.). Мы приняли решение считать эти словосочетания вместе с одиночными частицами *вот/вон* (логика этого решения будет ясна из последующего изложения). Специально отметим, что даже если бы мы приняли противоположное решение, полученные распределения принципиально не изменились бы.

(11)

Речевой ряд	<i>Сделаем все уютно.</i>	<i>Вот,</i>	<i>Нюся, специалистка</i>
Жестовый ряд		указание подбородком на третьего собеседника, до сих пор не участвовавшего в беседе	

К. Худяков, А. Гребнев. Успех, 1984

(12)

Речевой ряд	<i>Вон</i>	<i>у Бричкиной. Такая же конституция, как у нас у всех, а все при всем.</i>
Жестовый ряд	указание подбородком на собеседника, которого приводят в качестве примера, подтверждающего предшествующее высказывание	

С. Росточкий, Б. Васильев. А зори здесь тихие..., 1972

Внутри группы *голова вперед*, *наклон головы* и *поворот головы* мы видим противопоставление жеста *наклон головы (боковой кивок)*, который синхронизирован с дальними дейксисами *там*, *тот* (см. пример (13)), – жестам *голова вперед*, *поворот головы*, которые синхронизированы с ближними дейксисами *здесь*, *тут* и *этот* (см. примеры (14)–(15)).

(13)

Речевой ряд	<i>– А где он? – Он</i>	<i>там</i>	<i>остался, за тем поворотом.</i>
Жестовый ряд		боковой кивок	

Е. Шерстобитов. Акваланги на дне, 1966

(14)

Речевой ряд	<i>Родился я значит</i>	<i>тут.</i>	<i>Женился тоже тут. Ну... работал...</i>
Жестовый ряд		жест <i>голова вперед</i>	

И. Добролюбов, А. Дударев. Белые Росы, 1984

(15)

Речевой ряд	<i>– А где моя дочь? Где Инесса? – Она</i>	<i>здесь.</i>	<i>Она... она хочет войти, но боится вашего гнева.</i>
Жестовый ряд		поворот головы	

М. Григорьев, Р. Шеридан. Дуэнья, 1979

**3.2.2. Близость и дальность указания.** Предыдущий раздел подготовил нас к тому, что головные указания различают прагматически близкие и далекие объекты. Будем считать **близкими** указаниями жесты, синхронизированные с лексическими дейксисами *вот*, *здесь*, *тут*, *это* (в контекстах индентификации), *этот*, а дальними – синхронизированные с дейксисами *вон*, *там*, *тот*, см. табл. 15.

Таблица 15

Тип объекта	Ближкий	Дальний	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>голова вперед</i>	21	2	0,83	0,45
<i>наклон головы</i>	26	23	0,06	-0,32
<i>поворот головы</i>	38	9	0,62	0,24
<i>указание подбородком</i>	173	82	0,36	-0,02
$\chi^2=14,41$ , $p \leq .0024$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изъятая группа жестов	Базовое значение <i>p</i>	Экспериментальное значение <i>p</i>	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	.0024	.0143	значимый фактор	
<i>наклон головы</i>		.0175	максимально значимый фактор	
<i>поворот головы</i>		.005	значимый фактор	
<i>указание подбородком</i>		.0007	дефектный фактор	

Видим, что для жестов *наклон головы*, *голова вперед* и *поворот головы* данный параметр является существенным, для *указания подбородком* – несущественным. При этом жесты *голова вперед* и *поворот головы* указывают на близкие объекты, а *наклон головы* – на дальние.

Кажется очевидным, что противопоставление близких и дальних головных указаний базируется на противопоставлении диффузных (*голова вперед* и *поворот головы*) и полярных (*наклон головы*) жестов. В принципе, в качестве дальнего жеста должно было бы в таком случае выступать и *указание подбородком*, но здесь мы сталкиваемся с «компенсирующим» влиянием на значение жеста зоны его осуществления. Осуществление указания подбородком в зоне видимости «гасит» его полярность и одновременно ведет к появлению совершенно особого значения у жеста *указание подбородком* в системе головных жестов (см. об этом ниже). Что касается жеста *голова вперед*, то здесь, наоборот, нахождение объекта в зоне видимости в сочетании с диффузностью жеста усиливает компонент близости в его значении. И наоборот, осуществление диффузного жеста *поворот головы* в невидимой зоне ослабляет компонент близости в его значении.

Мотивация для распределения близких и дальних дейксисов между диффузными и полярными жестами связана с отсутствием или наличием в движении жеста расстояния, дистанции между исходным положением головы и самой дальней точкой, которую занимает голова в ударной фазе жеста. В полярных жестах полюс (в случае *бокового кивка* – темя) прочерчивает линию, задающую расстояние между исходной и конечной позицией головы. Что касается диффузных жестов, то вследствие отсутствия в них полюса в них отсутствует и орган, которым аналогичная линия могла бы



быть прочерчена, а следовательно, отсутствует и сама линия, и основанная на ней метафора дистанции или расстояния.

**3.2.3. Указательные жесты и речевые акты.** Полярность головного указания влияет не только на способность жеста передавать прагматическую дистанцию до объекта указания, но и на степень связи данного указательного жеста с иллокутивной силой включающего его высказывания.

Проанализируем связь жестикуляции с противопоставлением императивов (16) и утверждений (см., например, (11)–(15)).

(16)

<b>Речевой ряд</b>	<i>– Мать топор просила, отдай.</i>	<i>– Вон</i>	<i>в сенах возьми.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		указание подбородком	

И. Добролюбов, А. Дударев. Белые Росы, 1983

Табл. 16 показывает, что противопоставление императив–утверждение не связано с типами жестов (распределения частот в таблице не достоверны).

Таблица 16

Тип речевого акта	Императив	Утверждение	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>голова вперед</i>	2	21	–0,83	–0,07
<i>наклон головы</i>	9	44	–0,67	0,09
<i>поворот головы</i>	1	43	–0,95	–0,20
<i>указание подбородком</i>	28	184	–0,73	0,02
$\chi^2=5,7$ , параметры не связаны, распределения не достоверны				

Табл. 17 показывает, что противопоставление вопрос–утверждение также не связано с типами жестов (распределения частот в таблице не достоверны).

Таблица 17

Тип речевого акта	Вопрос	Утверждение	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>голова вперед</i>	1	21	–0,91	–0,44
<i>наклон головы</i>	21	44	–0,36	0,10
<i>поворот головы</i>	12	43	–0,56	–0,10
<i>указание подбородком</i>	72	184	–0,44	0,03
$\chi^2=7,5$ , параметры не связаны, распределения не достоверны				

И, наконец, табл. 18 показывает, что с головными указательными жестами не связано и противопоставление императив–вопрос:

Таблица 18

Тип речевого акта Жесты	Императив	Вопрос	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<i>голова вперед</i>	2	1	0,33	0,79
<i>наклон головы</i>	9	21	-0,40	0,05
<i>поворот головы</i>	1	12	-0,85	-0,39
<i>указание подбородком</i>	28	72	-0,44	0,01
$\chi^2=4,98$ , параметры не связаны, распределения недостоверны				

Напомним, что для ручных указаний актуально противопоставление императива (указание пальцем) утверждению и вопросу (указание открытой ладонью; см. [Гришина 2012б]). Как видим, головные указания не противопоставляют императив вопросу и утверждению.

Однако анализ русского жестикуляционного автодейксиса в [Гришина 2012в] показал, что значимым для различения разных типов дейктических жестов может быть сводный параметр – противопоставление провокационных высказываний, требующих немедленной реакции (вопросов и императивов в совокупности), – нейтральным (утверждениям). Проверим, значим ли этот фактор для головных указательных жестов (табл. 19).

Таблица 19

Тип речевого акта Жесты	Провокации	Утверждение	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<i>голова вперед</i>	3	21	-0,75	-0,42
<i>наклон головы</i>	30	44	-0,2	0,13
<i>поворот головы</i>	13	43	-0,54	-0,20
<i>указание подбородком</i>	100	184	-0,29	0,04
$\chi^2=9,45$ , $p \leq .0239$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изъятая группа жестов	Базовое значение $p$	Экспериментальное значение $p$	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	.0239	.1101	максимально значимый фактор	
<i>наклон головы</i>		.023	значимый фактор	
<i>поворот головы</i>		.0417	значимый фактор	
<i>указание подбородком</i>		.0131	дефектный фактор	

Мы видим, что из четырех типов жестов для данного распределения значимыми являются три – жест *голова вперед*, *наклон* и *поворот головы*. При этом *наклон головы* связан с провоцирующими высказываниями, а *голова вперед* и *поворот головы* – с утверждениями. Как видим, распределение полностью совпадает с распределением жестов между близкими и дальними лексическими дейксисами: *голова вперед* и *поворот головы* тяготеют к близким дейксисам и к утверждениям, а *наклон головы* – к дальним дейксисам

и провоцирующим высказываниям (*указание подбородком* в обоих случаях является дефектным фактором).

То, что такое совпадение не случайно, подтверждает аналогичный анализ, проведенный на материале ручных указательных жестов (здесь мы не будем приводить соответствующие данные, их можно почерпнуть из работ [Гришина 2012а,д]): диффузное указание открытой ладонью тяготеет к близким дейксисам и утверждениям, а полярное указание пальцем (указательным и большим) – к дальним дейксисам и провоцирующим высказываниям.

Таким образом, для обеих дейктических систем соблюдается важное соотношение: диффузные жесты (*голова вперед, поворот головы, указание открытой ладонью*) тяготеют к утверждениям, а полярные жесты (*наклон головы, указание пальцем*) – к провоцирующим высказываниям (исключение – *указание подбородком*, для которого этот параметр незначим).

Объясняется это, по-видимому, одним и тем же: тем, что в полярный жест входит движение от исходного местоположения к конечному. В случае синхронизации с дальними дейксисами это движение передает идею дистанции, а следовательно, расстояния. Поскольку такое движение отсутствует в диффузных жестах, то диффузные жесты передают идею отсутствия расстояния, т.е. близости.

Что касается полярных жестов в провоцирующих высказываниях, то компонент 'дистанция' в них метафорически переосмысливается. Движение полюса от исходной точки к конечной метафорически направляет слушающего вдоль вектора, связывающего эти две точки. Таким образом, провоцирующие высказывания актуализируют в дейктическом жесте недейктический, регулирующий компонент 'иди!', и именно этот императивный компонент синхронизируется с провоцирующим (императивным) компонентом в прагматической структуре высказывания ('делай!' или 'отвечай!').

**3.2.4. Активация объекта.** Вернемся еще раз к табл. 13–14, в которых приведены данные о синхронизации головных жестов и лексических дейксисов. Как мы уже говорили выше, указание подбородком, согласно этим данным, синхронизировано с лексическими дейксисами *вот, вот*.

Как мы уже писали в [Гришина 2012а], лексические дейксисы *вот, вот* характеризуются тем, что привлекают внимание слушающего к объекту, который уже находится в зоне внимания говорящего. Иными словами, частицы *вот, вот* активируют объект указания для слушающего и тем самым вводят объект в общую зону внимания говорящего и слушающего, – в отличие от местоимений *это, этот* и *тот*, которые анафорически

отсылают к объекту, упомянутому в предтексте или каким-то иным образом актуализированному ранее.

Если это так, то мы можем предположить, что одним из параметров, отличающих *указание подбородком* от остальных головных дейктических жестов, является параметр активации объекта. Чтобы проверить это предположение, проанализируем имеющийся в нашем распоряжении материал с этой точки зрения, ориентируясь уже не только на синхронизацию дейктического жеста с лексическими дейксисами *вот, вон*, а на анализ каждой конкретной ситуации, отраженной в данном высказывании. В результате такого анализа, например, в подмножество активирующих указаний войдут примеры (17)–(18), в которых частицы *вон/вот* отсутствуют, однако объект, с которым синхронизирован головной указательный жест, вводится в поле внимания слушающего впервые.

(17)

<b>Речевой ряд</b>	<i>А этот</i>	<i>старый господин – ваш родственник, да?</i>
<b>Жестовый ряд</b>	подходит ближе к стене, на которой висит портрет, показывает на портрет подбородком; ранее беседа касалась другого предмета	

М. Казаков, А. Хмелик. Безымянная звезда, 1979

(18)

<b>Речевой ряд</b>	<i>– Для того, чтобы защищаться. – От кого?</i>	<i>– От того,</i>	<i>кто на вас нападет.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		<i>боковой кивок; фраза является ответом на вопрос и вводит в поле внимания говорящего объект, который не упоминался ранее</i>	

Н. Кошеверова и др. Каин XVIII, 1963

Аналогичен приведенным пример (19), в котором вообще нет лексического дейксиса, а головное указание (*поворот головы*) вводит в поле внимания слушающего ответ на вопрос:

(19)

<b>Речевой ряд</b>	<i>– Что это?</i>	<i>– Мудрецкая.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		поворот головы

А. Роу и др. Огонь, вода и... медные трубы, 1967

Анафорические указания, отсылающие к объекту, введенному в зону внимания слушающего до наступления жестикуляционного события, можно проиллюстрировать примерами (20)–(21).

(20)

<b>Речевой ряд</b>	<i>– А кто она такая, эта Елена Николаевна? – Мама. – Ваша? – Нет.</i>	<i>– А та,</i>	<i>в ванне? – Тетя.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		боковой кивок в сторону ванной, в которой находится женщина, речь о которой уже была ранее	

А. Коренев и др. Вас вызывает Таймыр, 1970

(21)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Я живу в гостинице Атлантика.</i>	<i>Это</i>	<i>недалеко здесь.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		указание подбородком в сторону гостиницы, которая была упомянута в только что	

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1969

Данные по контекстам, активирующим объект указания, и по контекстам, упоминающим объект анафорически, отражены в табл. 20.

Таблица 20

Тип упоминания	Активация	Анафора	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>голова вперед</i>	11	19	-0,27	-0,41
<i>наклон головы</i>	31	44	-0,17	-0,31
<i>поворот головы</i>	18	38	-0,36	-0,50
<i>указание подбородком</i>	194	90	0,37	0,22
$\chi^2=41,53, p \leq 5,05 \cdot 10^{-9}$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изымая группа жестов	Базовое значение $p$	Экспериментальное значение $p$	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	$5,05 \cdot 10^{-9}$	$1,25 \cdot 10^{-8}$	значимый фактор	
<i>наклон головы</i>		$6,34 \cdot 10^{-8}$	значимый фактор	
<i>поворот головы</i>		$2,33 \cdot 10^{-6}$	значимый фактор	
<i>указание подбородком</i>		.5588	максимально значимый фактор	

Табл. 20 показывает, что тенденции, отраженные в табл. 13–14, сохранились и при расширении данных, т.е. при выходе за пределы группы жестикогуляционных дейксисов, выровненных с частицами *вот/вон*. Во-первых, параметр ‘активация объекта’ существен для всех четырех головных указательных жестов. Во-вторых, жесты *голова вперед*, *наклон головы* и *поворот головы* противопоставляются *указанию подбородком* как анафорические жесты – активирующему. В-третьих, в наименьшей степени анафорическое употребление свойственно жесту *голова вперед*, а в наибольшей – жесту *поворот головы*.

Таким образом, полярный жест в зоне видимости (*указание подбородком*) осуществляет активацию объекта указания, т.е. переводит объект из сферы внимания говорящего в сферу внимания одновременно говорящего и слушающего. Замена одного из параметров (т.е. невидимая зона и/или диффузный жест) приводят к анафоричности жеста. И это кажется естественным: полярность жеста прочерчивает вектор между субъектом и объектом указания и тем самым обеспечивает точное указание на активируемый объект, а осуществление жеста в зоне видимости обозначает нахождение объекта указания в зоне внимания говорящего. Напротив, диффузный жест не указывает на объект точно, а нахождение объекта в невидимой зоне не гарантирует его актуальность для говорящего. Сочетание же обоих дефектных факторов (диффузность и невидимость) приводит к тому, что именно жест *поворот головы* имеет максимальный уровень анафоричности.

**3.2.5. Контрастность указания.** Помимо первичной активации объекта указания, описанной в предыдущем разделе, возможен еще один тип активации. Эта активация, которую мы в дальнейшем будем называть *эмфазой*, базируется на том же принципе: говорящий специально вычленяет некоторый объект указания, к которому привлекает внимание слушающего. Однако в случае *эмфазы* объект указания функционирует не во внешнем по отношению к высказыванию мире, а внутри высказывания: говорящий в своем высказывании специальными средствами подчеркивает некоторый компонент, достойный, по мнению говорящего, особого внимания слушающего. Языковыми средствами вычленения *эмфатической* зоны высказывания мы в дальнейшем будем считать: изолированное употребление лексического дейксиса (в этом случае он автоматически является полноударным самостоятельным высказыванием; пример (22)); интонационную *эмфазу* любой природы (пример (23)); специальные выделительные конструкции (с частицами *-то, вот, вон, а*; примеры (24)–(26)).

(22)

Речевой ряд	– <i>Здесь логово леопарда. – Где?</i>	– <i>Вот!</i>
Жестовый ряд		указание подбородком

К. Шахназаров, А. Бородянский. Курьер, 1987

(23)

Речевой ряд	<i>И здесь</i>	<i>были, и на поляне были!</i>
Жестовый ряд	голова вперед	

Л. Гайдай, В. Бахнов. Спортлото-82, 1982

(24)

Речевой ряд	<i>А ненормальная-то эта</i>	<i>одни пятерочки из школы приносит!</i>
Жестовый ряд	поворот головы	

О. Бондарев, Э. Смирнов. Мачеха, 1973

(25)

Речевой ряд	<i>Вот все что здесь происходит</i>	<i>вот все это</i>	<i>гнусная клевета.</i>
Жестовый ряд		поворот головы	

М. Жаров и др. Анискин и Фантомас, 1973

(26)

Речевой ряд	<i>Странно. Кажется, что я помню каждую вилку и тарелку.</i>	<i>И вот эту</i>	<i>вазу.</i>
Жестовый ряд		указание подбородком	

Я. Лапшин и др. Приваловские миллионы, 1972

Остальные конструкции, включающие в себя указательные жесты, мы будем считать нейтральными (примеры нейтральных конструкций см. выше, в частности, (1), (2), (17)). Рассмотрим, как распределяются головные указательные жесты между эмфазами и нейтральными конструкциями (табл. 21).

Таблица 21

Тип конструкции	Эмфаза	Нейтральная	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>голова вперед</i>	16	1	0,88	0,79
<i>наклон головы</i>	22	14	0,22	0,13
<i>поворот головы</i>	7	32	-0,64	-0,73
<i>указание подбородком</i>	112	84	0,14	0,05
$\chi^2=22,11$ , $p \leq 3,28 \cdot 10^{-7}$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изыятая группа жестов	Базовое значение $p$	Экспериментальное значение $p$	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	$3,28 \cdot 10^{-7}$	$2,26 \cdot 10^{-5}$	значимый фактор	
<i>наклон головы</i>		$1,05 \cdot 10^{-7}$	дефектный фактор	
<i>поворот головы</i>		.0114	максимально значимый фактор	
<i>указание подбородком</i>		$1,85 \cdot 10^{-7}$	дефектный фактор	

Можно видеть, что противопоставление эмфазы и нейтральных конструкций является значимым фактором для жеста *голова вперед* и для *поворота головы*, и при этом жест *голова вперед* предпочитает контрастные, а *поворот головы* – нейтральные конструкции.

Таким образом, мы видим, что в зоне видимости *указание подбородком* (полярный жест) активизирует, т.е. вводит в зону внимания слушающего, материальный предмет, находящийся в зоне видимости говорящего. Напротив, жест *голова вперед* активизирует часть высказывания, т.е. выступает как одно из мультимодальных средств коммуникативного членения фразы. Осуществляемое высказывание находится в зоне коммуникации, а следовательно, использование для эмфатического выделения какой-то части этого высказывания диффузного жеста, ориентированного на территорию, вплотную «прилегающую» к говорящему, вполне обосновано.

Что касается жеста *поворот головы*, то он одновременно и обращен в невидимую зону, и является диффузным, т.е. не вычленяет в этой невидимой зоне никакой конкретной точки. Таким образом, и по параметру ‘полярность’, и по параметру ‘видимость’ жест *поворот головы* является немаркированным, и использование такого абсолютно немаркированного жеста для обозначения нейтральных конструкций с иконической точки зрения вполне оправдано.

**3.2.6. Промежуточные итоги: полярность указания.** Приведенные выше данные можно систематизировать следующим образом (табл. 22, рис. 14).

Таблица 22

Параметр Тип жеста	Расстояние до объекта	Тип речевого акта	Активация объекта	Контрастность
<i>голова вперед</i>	близкий объект	утверждение	анафорический жест	эмфаза
<i>наклон головы</i>	дальний объект	провоцирующие высказывания	анафорический жест	
<i>поворот головы</i>	близкий объект	утверждение	анафорический жест	нейтральные конструкции
<i>указание подбородком</i>			активирующий жест	

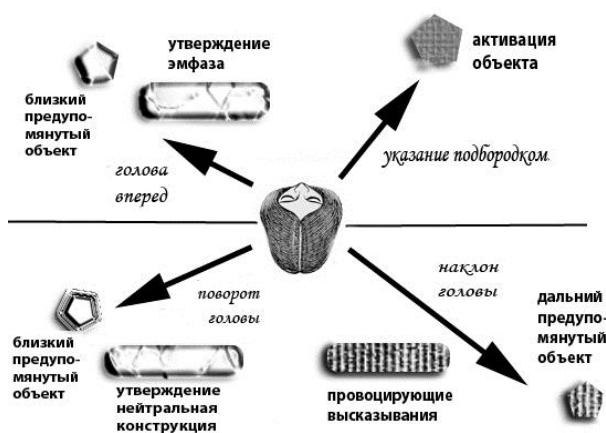


Рис. 14. Тип указательного жеста и полярность указания

Итак, мы видим, что

1) *Указание подбородком* имеет уникальное значение: с его помощью говорящий вводит в рассмотрение новый объект. Ни один из остальных головных указательных жестов не обладает таким свойством – все они относятся большей частью к предупомянутым объектам (или к объектам, которые были введены ранее в зону внимания слушающего какими-то неречевыми средствами, например, ситуационными).



2) Жест *наклон головы* обращен на далеко расположенный предупомянутый объект и вследствие своей связи с далеко расположенными объектами имеет тенденцию к употреблению в провоцирующих высказываниях.

3) Два диффузных жеста, *голова вперед* и *поворот головы*, имеют одно и то же значение (они относятся к близко расположенному предупомянутому объекту и используются в основном в утверждениях). Единственный признак, которых их различает, – тяготение к контрастным (*голова вперед*) или к нейтральным конструкциям: жест *голова вперед* является, по сравнению с жестом *поворот головы*, активирующим жестом и вводит в зону внимания слушающего тут или иную смысловую зону высказывания; жест *поворот головы* является абсолютно немаркированным и, как таковой, используется в нейтральных конструкциях.

Здесь нужно сделать одно замечание. Как указано в работе [Calbris 2008: 110–111], говорящий часто подчеркивает движением головы вперед контрастные конструкции (т.е. конструкции, подразумевающие противопоставление или имеющие интонационное и акцентное выделение), причем эта закономерность не имеет никакой связи с дейксисом, т.е. жест головы выполняет сугубо ритмическую, а не дейктическую функцию (с формальной точки зрения отсутствие у жеста *голова вперед* дейктического значения определяется по направленности этого жеста на слушающего, а не на объект указания). Наша база данных, основанная на глубоко аннотированной части МУРКО, демонстрирует те же закономерности (см. примеры (27)–(28)).

(27)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Может, к нам зайдём?</i>	<i>С ж е н о й</i>	<i>познакомлю.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		жест <i>голова вперед</i> , направлен на слушающего, подчеркивает интонационный центр фразы	

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1969

(28)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Ваше величество, российские лошади взыскуют вашей милости. Не дайте попруть</i> (пауза)	<i>п а ж и т и</i>	<i>скотопитательных угодий!</i>
<b>Жестовый ряд</b>		жест <i>голова вперед</i> , направлен на слушающего, подчеркивает акцентно выделенное слово	

А. Сурикова и др. Чокнутые, 1991

Таким образом, можно констатировать, что жест *голова вперед* практически всегда связан с эмфазой – и в дейктическом, и в недейктическом употреблении. Табл. 21 показывает, что из 17 случаев, когда говорящий использует жест *голова вперед* в дейктическом

значении, 16 раз этот жест синхронизирован с эмфазой. Эта же закономерность имеет место, когда дейктический жест *голова вперед* лексически свободен, т.е. в сопровождающей речи нет ни одного лексического дейксиса: жест в этом случае синхронизирован с акцентным и интонационным центром фразы (см. пример (29)).

(29)

Речевой ряд	<i>Я считаю</i>	<i>главное</i>	<i>это поглядеть мир.</i>
Жестовый ряд		жест <i>голова вперед</i> , направлен на слушающего	

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1969

Тенденция выравнивания дейктического жеста *голова вперед* с акцентным и интонационным центром фразы проявляется также в случаях, когда во фразе есть соответствующий лексический дейксис, но он, как это часто бывает с дейктическими словами, употребляется как клитика, т.е. акцентологически примыкает к предыдущему или последующему фонетическому слову: в таком случае дейктический жест *голова вперед* также смещается к интонационному центру фразы и отдалается от связанного с ним лексического дейксиса (30).

(30)

Речевой ряд	<i>Тебе же врачи запретили!</i>	<i>Что ты</i>	<i>здесь</i> (клитика, примыкает к предшествующему фонетическому слову)	<i>ходишь?</i>
Жестовый ряд		жест <i>голова вперед</i> , направлен на близлежащую территорию, в сторону от слушающего		

Ю. Егоров, Е. Долматовский. Добровольцы, 1958

Остальные дейктические жесты обладают относительной самостоятельностью – они могут употребляться синхронно как с контрастными, так и с нейтральными конструкциями (см. табл. 21).

Таким образом, мы можем предположить, что ритмическое (недейктическое) употребление жеста *голова вперед* (см. примеры (27)–(29)) восходит к его дейктическому употреблению: в случае, если жест *голова вперед* направлен на слушающего, он теряет свое дейктическое значение, но сохраняет свою связь с эмфазой, что позволяет использовать этот жест как жестикуляционное воплощение акцентного и интонационного выделения (т.е. как средство коммуникативного членения фразы).

Подытожить сказанное выше о влиянии полярности жеста на выбор головного дейксиса можно в табл. 23.

<b>Полярность</b> <b>Зона</b>	<b>Полярный жест</b>	<b>Диффузный жест</b>
<i>Зона видимости</i>	<i>указание подбородком:</i> активация видимого объекта (привлечение к нему внимания слушающего)	<i>Голова вперед:</i> анафорическое контрастное указание на близкий объект; тяготение к утверждениям
<i>Невидимая зона</i>	<i>Боковой кивок:</i> анафорическое указание на дальний объект; тяготение к провоцирующим речевым актам	<i>Поворот головы:</i> анафорическое указание на близкий объект; тяготение к утверждениям и нейтральным конструкциям

#### 4. ГОЛОВНЫЕ И РУЧНЫЕ УКАЗАТЕЛЬНЫЕ ЖЕСТЫ

Естественный вопрос, который возникает, – как соотносятся между собой ручные и головные указания? Используя приведенные выше данные и данные работ [Гришина 2012а,б,д], сравним, какие параметры оказываются существенными для обеих дейктических систем.

Таблица 24<sup>6</sup>

Тип жеста	Указание рукой		Указание головой 3
	с учетом большого пальца 1	без учета большого пальца 2	
Параметр			
1. Корреляция с контрастными / нейтральными конструкциями	+ (4,06•10 <sup>-15</sup> )	+ (4,78•10 <sup>-15</sup> )	+ (3,28•10 <sup>-7</sup> )
2. Расстояние до объекта указания	+ (1,06•10 <sup>-15</sup> )	+ (5,47•10 <sup>-15</sup> )	+ (.0024)
3. Противопоставление провоцирующих высказываний и утверждений	+ (3,15•10 <sup>-6</sup> )	+ (7,18•10 <sup>-6</sup> )	+ (.0239)
4. Противопоставление объект–ситуация	+ (7,3•10 <sup>-5</sup> )	+ (3,6•10 <sup>-5</sup> )	+ (.0113)
5. Множественность объекта указания	– (.08)	+ (.027)	+ (.028)
6. Одушевленность объекта указания	+ (2,76•10 <sup>-10</sup> )	+ (.0002)	+ (.0003)
7. Противопоставление императива–утверждения	+ (1,54•10 <sup>-9</sup> )	+ (1,54•10 <sup>-9</sup> )	– (.1273)
8. Противопоставление <i>здесь</i> и <i>тут</i>	0	+ (.005)	– (.9)
9. Противопоставление крупного и мелкого объекта	0	+ (.019)	– (.81)
10. Противопоставление императива–вопроса	+ (.0001)	+ (3,32•10 <sup>-5</sup> )	– (.0573)
11. Противопоставление <i>вот-</i> и <i>это-</i> идентификаций	– (.051)	+ (.0147)	– (.33)
12. Осведомленность объекта указания о том, что на него указывают	+ (1,61•10 <sup>-5</sup> )	+ (4,27•10 <sup>-6</sup> )	– (.3)
13. Активация объекта	+ (1,66•10 <sup>-11</sup> )	+ (.0013)	+ (5,05•10 <sup>-9</sup> )
14. Связанность указания с объектом	+ (4,4•10 <sup>-9</sup> )	+ (9,85•10 <sup>-9</sup> )	+ (6,93•10 <sup>-12</sup> )
15. Противопоставление	– (.26)	– (.45)	+ (2,57•10 <sup>-6</sup> )

<sup>6</sup> В скобках рядом с + (параметр значим) и – (параметр незначим) проставлено соответствующее значение параметра *p*.

Тип жеста	Указание рукой		Указание головой 3
	с учетом большого пальца 1	без учета большого пальца 2	
объект–место			
16. Абстрактность объекта	+ (.0018)	– (.57)	+ (.0096)
17. Пол говорящего	+ (.0036)	– (.7)	– (.55)

При сравнении столбцов 2–3 мы видим, что противопоставление дейктических ручных жестов, конкретнее – указаний открытой ладонью и указательным пальцем (т.е. без учета данных по указанию большим пальцем), и головных указательных жестов вписывается в две основные схемы: схема 'отражение' и схема 'распределение'.

При схеме **'отражение'** одна из систем дублирует свойства другой системы: при дублировании соответствующее значение  $p$  возрастает, т.е. данный признак для дублирующей системы является не таким показательным, как для основной, а сама система как бы отражает на ином уровне свойства основной системы.

Мы видим из табл. 24, что по значительной части признаков (1–6) система головных указательных жестов является дублером системы ручных указательных жестов. При этом падение степени проявленности того или иного признака при переключении между системами может составлять порядки, а может – только разы. Так, совершенно очевидно, что параметры 'контрастная–нейтральная конструкция', 'расстояние до объекта указания', противопоставление провоцирующих высказываний и утверждений и противопоставление объектов и ситуаций осуществляются прежде всего и в основном с помощью ручных указаний, а головные указательные жесты используются для выражения этих противопоставлений лишь как дублиры. Аналогичным образом, параметр связанности указания с объектом, т.е. противопоставление объектно-связанных и объектно-свободных (когнитивных) указаний, а также параметр активации объекта, т.е. введения объекта в зону внимания слушающего, гораздо ярче проявляют себя в системе головных указаний, а ручные указания отражают эти противопоставления лишь как дублиры. Как видим, все перечисленные выше параметры являются субъективными, т.е. относятся к субъективной трактовке говорящим его высказывания. Объективные же параметры (противопоставление одушевленных и неодушевленных, а также единичных и множественных объектов указания) отличается в обеих дейктических системах не на порядки, а в разы, и в целом как факторы, влияющие на выбор указательного жеста, довольно слабо проявлены в обеих системах. Это подтверждает наше наблюдение, сделанное в работе [Гришина 2012а], о том, что чем субъективнее некий фактор, тем

сильнее он влияет на выбор конфигурации указующей руки. Как видим, эта же закономерность наблюдается и в системе головных указательных жестов.

При схеме '**распределение**' те или иные противопоставления выражены только в одной из систем. Так, мы видим, что тонкие семантические различия в иллюкутивной силе высказывания (императив vs. вопрос и утверждение), различие близких по значению лексико-синтаксических конструкций (*вот*- и *это*-идентификации), лексем (*здесь* и *тут*), градуальных различий объектов указания (крупные и мелкие), а также субъективных характеристик лиц, которые являются объектами указания (видит или не видит лицо, что на него указывают), отражаются в жестикуляции только в системе ручных указаний. По-видимому, это связано с высокой степенью дифференцированности указующей руки по сравнению с головой как дейктическим органом, о чем мы упоминали в начале статьи (указующая рука предоставляет говорящему выбор не только между органом указания – пальцем и открытой ладонью, – но и между разными ориентациями в пространстве собственно ладони). С другой стороны, головные указания уникальным образом отражают противопоставление объекта и места, а также противопоставление абстрактного (мысленного) и предметного (материального) объекта, что, скорее всего, связано с неразрывной связью головы как дейктического органа с зоной осуществления жеста (зона видимости vs. невидимая зона).

Таким образом, противопоставление ручных указаний (без большого пальца) и головных указаний позволяет нам высказать предположение, что система ручных и головных указаний являются независимыми системами. В случае, если мы имеем дело со схемой 'отражение', дублирующая система выражает значения, преимущественно свойственные основной системе, – в тех случаях, когда основная система в данной точке конкретного высказывания отвлечена на иные, недейктические действия. В случае же схемы 'распределение' каждая из дейктических систем выражает свойственные только ей значения, соответственно, жестикуляционное сопровождение высказывания осуществляется одновременно «на двух этажах», каждый из которых отвечает за свой пласт дейктических значений.

Что произойдет, если мы добавим к анализу столбец 1, т.е. рассмотрим ручные указательные жесты с учетом указания большим пальцем? Оставим в стороне те случаи, когда добавление к ручным указаниям указания большим пальцем сохраняет или усиливает ту схему, которая имеется в противопоставлении указательный палец/открытая ладонь vs. голова. Это касается пунктов 1–4, 6–7, 10, 12, 14: по этим параметрам добавление данных по большому пальцу ничего не меняет в схеме 'отражение'; кроме того, это касается пункта 15, где добавление данных по большому пальцу ничего не

меняет в схеме 'распределение', и противопоставление объекта и места остается уникальным противопоставлением, свойственным только головным указаниям. Оставим также в стороне строки 8–9, поскольку по противопоставлению *здесь–тут* и мелкого–крупного объектов в нашей базе данных, касающейся указаний большим пальцем, слишком мало примеров, а также строку 17, согласно которой единственный указательный жест, который имеет гендерную характеристику, – это указание большим пальцем (о том, что указание большим пальцем является мужским жестом, см. [Гришина 2012д]).

Итак, заслуживают рассмотрения пп. 5 (множественность), 11 (*вот-* и *это-*идентификации), 13 (активация объекта) и 16 (абстрактность объекта). Наиболее простым является п. 11, *вот-* и *это-*идентификация. В [Гришина 2012а] мы показали, что предпочтительная связь *вот-*идентификаций с указанием открытой ладонью, а *это-*идентификаций – с указательным пальцем связана в значительной степени с параметром ориентации ладони в пространстве. Но указание большим пальцем никак не связано с параметром ориентации ладони в пространстве, поскольку ориентация ладони при осуществлении этого дейктического жеста является вынужденной, а вынужденная, не определяемая свободным выбором ориентация ладони, очевидно, не может быть семиотически нагружена. Как следствие, добавление данных по большому пальцу в систему ручных указаний разрушает последнюю, что и демонстрирует строка 11 табл. 24. Но указание большим пальцем имеет еще два свойства, которые отличают его от указаний открытой ладонью и указательным пальцем. Как мы показали в работе [Гришина 2012д], в связи с особым положением большого пальца среди остальных пальцев, одним из основных значений указания большим пальцем является выведение объекта указания за пределы зоны коммуникации. И поскольку самой «семиотически далекой» от зоны коммуникации зоной является невидимая зона, мы можем наблюдать отчетливое тяготение указания большим пальцем к невидимой зоне. Кроме того, указание большим пальцем – единственное из ручных указаний, которое не имеет в своей основе никакого естественного способа прикоснуться к предмету. Напомним, что именно такое свойство характерно для всех головных указательных жестов. Вследствие сказанного, мы можем ожидать, что по параметрам множественность, абстрактность и активация объекта указание большим пальцем будет вести себя сходно с теми или иными головными указаниями. Проверим это предположение. Табл. 25 демонстрирует, как ведут себя жесты по параметру 'множественность объекта'.

Таблица 25

Тип объекта	Единичный	Множественный	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>голова вперед</i>	7		1	0,28
<i>наклон головы</i>	24	9	0,45	-0,27
<i>поворот головы</i>	25	4	0,72	0,00
<i>указание подбородком</i>	169	16	0,83	0,10
<i>большой палец</i>	43	14	0,51	-0,21
$\chi^2=15,81$ , $p \leq 0,0032$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изъятая группа жестов	Базовое значение <i>p</i>	Экспериментальное значение <i>p</i>	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	.0032	.0024	незначимый фактор	
<i>наклон головы</i>		.0101	значимый фактор	
<i>поворот головы</i>		.0012	дефектный фактор	
<i>указание подбородком</i>		.2708	максимально значимый фактор	
<i>большой палец</i>		.0137	значимый фактор	

Как видим, в смешанной системе, включающей в себя указание большим пальцем, для жестов *указание подбородком*, *большим пальцем* и *боковым кивком* параметр множественности оказывается значимым (причем значимость связи этого параметра именно с этим составом жестов существенно выше, чем только для головных жестов, – значение  $p \leq 0,0032$  vs.  $\leq 0,0403$ ), и при этом *указание подбородком* по-прежнему связано с единичными объектами, а *наклон головы* и *большой палец* – с совокупностями. Как видим, указание большим пальцем в отношении параметра множественности ведет себя так же, как полярный жест, обращенный в невидимую зону, – *боковой кивок*.

Табл. 26 показывает, как ведет себя указание большим пальцем в отношении параметра 'абстрактность объекта указания' (пункт 16 табл. 24).



Таблица 26

Тип объекта	Абстрактный	Предметный	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>голова вперед</i>		1	-1	-0,72
<i>наклон головы</i>	10	9	0,05	0,34
<i>поворот головы</i>	10	8	0,11	0,39
<i>указание подбородком</i>	21	71	-0,54	-0,26
<i>большой палец</i>	26	31	-0,09	0,20
$\chi^2=15,08$ , $p \leq 0,0045$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изыятая группа жестов	Базовое значение <i>p</i>	Экспериментальное значение <i>p</i>	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	.0045	.0023	дефектный фактор	
<i>наклон головы</i>		.0051	незначимый фактор	
<i>поворот головы</i>		.0072	значимый фактор	
<i>указание подбородком</i>		.6548	максимально значимый фактор	
<i>большой палец</i>		.0061	значимый фактор	

Видим, что и здесь включение указания большим пальцем в систему указания головой улучшает контрастность противопоставления ( $p \leq 0,0045$  vs.  $\leq 0,0096$ ). При этом *указание подбородком* по-прежнему сохраняет свое предметное значение, а указание большим пальцем и диффузное указание, обращенное в невидимую зону (*поворот головы*), передают идею абстрактности (нереальности или отсутствия в зоне видимости) объекта указания. Замечательно, что остальные ручные указания, в основе которых лежит идея прикосновения к материальному объекту (ладонь и указательный палец), противопоставляются указанию большим пальцем как предметные указания абстрактному (см. табл. 27).

Таблица 27

Тип объекта	Абстрактный	Предметный	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>большой палец</i>	26	31	-0,09	0,39
<i>открытая ладонь</i>	55	164	-0,50	-0,02
<i>указательный палец</i>	56	189	-0,54	-0,07
$\chi^2=12,63$ , $p \leq 0,0018$ , параметры связаны, распределения достоверны				

Наконец, рассмотрим последний параметр, 'активация объекта указания' (пункт 13 табл. 24). Отметим, что если в предыдущих двух случаях (множественность объекта и его абстрактность) значение имели такие факторы, как тяготение указания большим пальцем к невидимой зоне и отсутствие в повседневной практике людей естественного способа прикоснуться (с дейктической целью) к объекту указания с помощью большого пальца, то

в случае параметра 'активация' на первый план выступает, по-видимому, именно второе свойство указания большим пальцем.

Действительно, именно потому, что большой палец не имеет соответствия в классе касаний, он может в качестве дейктического жеста выступать в случаях, когда точное расположение объекта указания для говорящего неважно (см. об этом [Kendon 2004: 218–222]). Но если это так, то указание большим пальцем может исполнять две противоположные функции. Во-первых, как продемонстрировал А. Кендон в упомянутой работе, указание большим пальцем может выступать как анафорический жест, т.е. отсылать к объекту, который уже был ранее введен в поле внимания слушающего (речевыми или жестикуляционными средствами). Во-вторых, как показано в нашей работе [Гришина 2012д], неважность точного местоположения объекта указания может иметь строго обратное значение: говорящий может указывать на объект указания не для того, чтобы обозначить его точное расположение, т.е. не для того, чтобы осуществить собственно дейктическую функцию указательного жеста, а лишь для того, чтобы активировать объект указания в зоне внимания слушающего, сообщив с помощью указания большим пальцем не о расположении объекта в пространстве, а о его существовании в реальности. Имея в виду сказанное, посмотрим, как распределяются соответствующие данные между жестами (табл. 28).

Таблица 28

Тип объекта	Активация объекта	Анафорическое упоминание	$\Delta_N$	$\Delta_E$
<b>Жесты</b>				
<i>голова вперед</i>	11	19	-0,27	-0,47
<i>наклон головы</i>	31	45	-0,18	-0,39
<i>поворот головы</i>	18	38	-0,36	-0,56
<i>указание подбородком</i>	194	89	0,37	0,16
<i>большой палец</i>	72	23	0,52	0,31
$\chi^2=55,23$ , $p \leq 2,9 \cdot 10^{-11}$ , параметры связаны, распределения достоверны				
Изъятая группа жестов	Базовое значение $p$	Экспериментальное значение $p$	Значимость фактора	
<i>голова вперед</i>	$2,9 \cdot 10^{-11}$	$1,75 \cdot 10^{-10}$	значимый фактор	
<i>наклон головы</i>		$3,27 \cdot 10^{-9}$	значимый фактор	
<i>поворот головы</i>		$9,14 \cdot 10^{-8}$	максимально значимый фактор	
<i>указание подбородком</i>		$4,68 \cdot 10^{-8}$	значимый фактор	
<i>большой палец</i>		$2,78 \cdot 10^{-9}$	значимый фактор	

Мы видим, что указание большим пальцем выступает как полный аналог указания подбородком – оба жеста ориентированы на активацию объекта указания в поле внимания слушающего, в то время как остальные жесты головы (*голова вперед*, *наклон головы* и

*поворот головы*) сопровождают указание на объект, предупомянутый в предтексте или в предситуации. Обратим внимание на то, что указания подбородком и большим пальцем дополняют друг друга: если указание подбородком ориентировано на активацию в зоне внимания слушающего единичного предметного (вещественного) объекта, то с помощью большого пальца активируются абстрактные объекты (и совокупности как разновидности последних).

Описанные взаимоотношения между жестами разных уровней (ручными и указательными) показывают, что при всей самостоятельности двух систем они тесно связаны и могут передавать друг другу выполнение тех или иных функций, если в этом возникает необходимость, что обеспечивает гибкость и надежность функционирования дейктической жестикуляционной системы.

В заключение данного раздела приведем данные о том, какие значения (из предложенного выше списка параметров) предпочитают те или иные дейктические жесты – ручные и головные (табл. 29).

Таблица 29

Жест Параметр	голова вперед	наклон голова	поворот голова	указание подбородком	большой палец	указание открытой ладонью	указательный палец
Связанность указаний	0	когнитивное указание		объектно-связанное указание		когнитивное указание	объектно-связанное указание
Абстрактность указания	0	абстрактное указание		предметное указание	абстрактное указание	предметное указание	
Противопоставление объект–ситуация	0	указание на ситуацию	0	указание на объект		указание на ситуацию	указание на объект
Противопоставление объект–место	указание на место	0	0	указание на объект	0	0	0
Одушевленность объекта	неодушевленный объект	одушевленный объект	0	0	одушевленный объект	0	неодушевленный объект
Множественность объекта указания	0	совокупность	0	единичный объект	совокупность	0	0
Расстояние до объекта	близкий объект	дальний объект	близкий объект	0	дальний объект	близкий объект	дальний объект
Тип речевого акта	утверждение	провоцирующий речевой акт	утверждение	0	провоцирующий речевой акт	утверждение	провоцирующий речевой акт
Активация объекта указания	анафорический жест			активирующий жест		анафорический жест	0
Контрастные и нейтральные конструкции	контрастные конструкции	0	нейтральные конструкции	0	0	нейтральные конструкции	контрастные конструкции

Табл. 29 демонстрирует, что максимальное совпадение по выполняемым дейктическим функциям существует между 1) *поворотом головы и ладонью* и 2) между *указанием подбородком* и *указанием пальцем* (нет ни одной параметра, по которому эти жесты принимали бы противоположные значения). Близок к указанию открытой ладонью также жест *голова вперед* (эти жесты различаются только по параметру 'контрастные–нейтральные конструкции'). *Наклон головы* занимает промежуточное положение – по параметрам 'связанность указания', 'противопоставление объект–ситуация' и 'активация объекта указания' он совпадает с указанием открытой ладонью, а по параметрам 'расстояние до объекта' и 'тип речевого акта' – с указанием пальцем.

## 5. ЗАКЛЮЧЕНИЕ: ЖЕСТИКУЛЯЦИОННЫЕ СИНТАКСИЧЕСКИЕ КОНСТРУКЦИИ

В качестве заключения мы хотели бы разобрать несколько примеров, которые иллюстрируют две основные жестикуляционные конструкции, сочетающие головные и ручные указательные жесты, обращенные на один и тот же объект указания.

В первой конструкции, которую мы называем **дейктической лигатурой**, головной и ручной указательный жест совмещены во времени и синхронизированы с одной и той же точкой в высказывании. Синхронизация с одной и той же точкой в высказывании заключается в том, что в дейктической лигатуре второй жест начинается, когда первый жест еще не закончился, т.е. фаза ретракции первого жеста еще не завершена, но уже начинается подготовительная стадия второго жеста. Таким образом, между жестами внутри дейктической лигатуры нет жестикуляционной паузы, см. примеры (31)–(34).

(31)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Дело в том, что я, так же, как и вы, только</i>	<i>сейчас</i>	<i>вот сегодня узнал об этом...</i>
<b>Жестовый ряд</b>		дейктическая лигатура жеста <i>голова вперед</i> и указания открытой ладонью (движение сверху вниз)	
<b>Подробно</b>	<i>сей</i>	<i>час</i>	(пауза)
	подготовительная стадия жеста <i>голова вперед</i>	ударная часть жеста <i>голова вперед</i>	послеударное удержание
		подготовительная стадия жеста открытой ладонью	ударная часть жеста открытой ладонью, ретракция жеста

Ю. Мамин, В. Вардунас. Фонтан, 1989

(32)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Вон Сансанчу</i>			<i>и ордер дали!</i>
<b>Жестовый ряд</b>	дейктическая лигатура жеста <i>наклон головы</i> и указания большим пальцем			
<b>Подробно</b>	<i>во</i>	<i>нсан</i>	<i>са</i>	<i>нчу</i>
	начало подготовительной стадии жеста <i>наклон головы</i>	подготовительная стадия жеста <i>наклон головы</i>	ударная часть жеста <i>наклон головы</i>	ретракция жеста <i>наклон головы</i>
		начало и подготовительная стадия указания большим пальцем	ударная часть указания большим пальцем	ретракция указания большим пальцем

Ю. Чулюкин, Б. Бедный. Девчата, 1961

(33)

Речевой ряд	<i>Послушай, Хасан, ты не видел</i>		<i>тут парень не проходил?</i>		
Жестовый ряд			дейктическая лигатура жеста <i>поворот головы</i> и указание открытой ладонью		
Подробно	<i>тут</i>	<i>па</i>	<i>реньне</i>	<i>прохо</i>	<i>дил</i>
	начало и приготовительная стадия жеста <i>поворот головы</i>	ударная часть жеста <i>поворот головы</i>	ретракция жеста <i>поворот головы,</i> начало жеста открытой ладонью	приготовительная стадия жеста открытой ладонью	ударная часть жеста открытой ладонью

В. Чеботарев и др. Человек-амфибия, 1962

(34)

Речевой ряд	<i>Вы не могли бы прокатиться со мной на этом</i>							<i>самолете?</i>
Жестовый ряд	дейктическая лигатура указание подбородком, указание указательным пальцем, указание подбородком							
Подробно	<i>вы</i>	<i>немог</i>	<i>ли</i>	<i>быпрокат</i> <i>и</i>	<i>ца</i>	<i>со</i>	<i>мной</i>	<i>наэтом</i>
	начало указания подбородком	приготовительная стадия указания подбородком	ударная часть указания подбородком	ретракция я указания подбородком	ретракция я указания подбородком	начало указания подбородком	ударная часть указания подбородком	ретракция я указания подбородком
			начало указания пальцем	ударная часть указания пальцем	ретракция указания пальцем			

Г. Данелия, Г. Шпаликов. Я шагаю по Москве, 1963

Во второй конструкции, которую мы называем **дейктической последовательностью**, головной и ручной указательный жест относятся к двум последовательным фразам, но имеют один и тот же референт. Это обозначает, что между дейктическими жестами в случае последовательности имеется жестикуляционная и/или временная пауза, т.е. первый жест последовательности успевает совершить полный цикл, прежде чем начнется второй жест, см. примеры (35)–(40).

(35)

Речевой ряд	<i>Зато вон сколько рыбы наловили.</i>	<i>Вон видишь</i>	<i>сколько у меня!</i>
Жестовый ряд	жест демонстрация: подъем вверх улова (полный цикл жеста)	указание на улов подбородком (полный цикл жеста)	

Н. Калинин, А. Рыбаков. Кортик, 1973

(36)

Речевой ряд	<i>Видишь то место?</i>	<i>Вон</i>	<i>пожарный щит.</i>
Жестовый ряд	указание открытой ладонью (полный цикл жеста)	указание подбородком (полный цикл жеста)	

Ю. Чулюкин, Б. Бедный. Девчата, 1961

(37)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Вон он стоит</i>	<i>даже себя</i>	<i>виноватым не считает.</i>	<i>Разве</i>	<i>вы не видите?</i>
<b>Жестовый ряд</b>		указание открытой ладонью (полный цикл)		указание подбородком (полный цикл)	

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

(38)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Ай да</i>	<i>старички!</i>	<i>Вот это</i>	<i>я понимаю!</i>
<b>Жестовый ряд</b>		указание указательным пальцем (полный цикл)	указание подбородком (полный цикл)	

А. Птушко, В. Лифшиц. Сказка о потерянном времени, 1964

(39)

<b>Речевой ряд</b>	<i>– Где господин капитан первого ранга Ушаков?</i>	<i>– На стрельбище.</i>	<i>Вон!</i>
<b>Жестовый ряд</b>		указание жестом поворот головы (полный цикл)	указание указательным пальцем полный цикл)

М. Ромм, А. Штейн. Адмирал Ушаков, 1953

(40)

<b>Речевой ряд</b>	<i>– А ты?</i>	<i>Да вот,</i>	<i>Чистого загнал.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		указание подбородком на голубя в клетке (полный цикл)	указание открытой ладонью на этого же голубя (полный цикл)

А. Митта и др. Друг мой, Колька!, 1961

Дейктическая лигатура (примеры (31)–(34)) достаточно неплохо зафиксирована на материале нашего корпуса (30 примеров). Дейктических последовательностей кореферентных разноуровневых (ручных и головных) жестов существенно меньше – только шесть (все они приведены выше). В качестве кореферентных могут выступать также сочетания разных головных указаний (примеры (41)–(45)).

(41)

<b>Речевой ряд</b>	<i>– Чего у тебя в ручке-то?</i>	<i>– Дубина какая-то...</i>	<i>– Так вот эта дубина</i>	<i>и есть слега.</i>
<b>Жестовый ряд</b>	указание головой вперед на объект		повторное указание головой вперед на тот же объект	

С. Ростоцкий, Б. Васильев. А зори здесь тихие..., 1972

(42)

<b>Речевой ряд</b>	<i>– А где он? – Он</i>	<i>там</i>	<i>остался.</i>	<i>За тем</i>	<i>поворотом.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		<i>указание боковым кивком в сторону поворота</i>		<i>указание поворот головы в том же направлении</i>	

Е. Шерстобитов. Акваланги на дне, 1966

(43)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Мы ее</i>	<i>в двух</i>	<i>шагах от забора</i>	<i>выкопали.</i>
<b>Жестовый ряд</b>		<i>указание боковым кивком в сторону входной двери</i>		<i>указание поворот головы на тот же объект</i>

А. Рогожкин. Операция «С Новым годом!», 1996

(44)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Виктор Николаевич!</i>	<i>Вы что,</i>	<i>читать</i>	<i>не умеете?</i>
<b>Жестовый ряд</b>		<i>указание боковым кивком на табличку</i>	<i>указание подбородком на тот же объект</i>	

Л. Гайдай и др. Бриллиантовая рука, 1968

(45)

<b>Речевой ряд</b>	<i>Товарищи. У кого есть какие</i>	<i>вопросы...</i>	<i>к Борщеву?</i>
<b>Жестовый ряд</b>		<i>указание подбородком на Борщева</i>	<i>указание боковым кивком на тот же объект</i>

Г. Данелия, А. Бородинский. Афоня, 1975

Всего сочетаний головных жестов в виде дейктических последовательностей также немного – всего пять контекстов на весь корпус. Естественно, 11 примеров не дают нам возможности проводить статистический анализ. Единственное, что можно сказать определенно, по имеющимся примерам мы не можем утверждать, что какие-то последовательности жестов запрещены: есть примеры и на дистанционный повтор головного жеста (41), и на последовательности боковой кивок–поворот головы (42)–(43), боковой кивок–указание подбородком (44), указание подбородком–боковой кивок (45). Точно так же встречаются разные последовательности ручных и головных жестов: демонстрация–указание подбородком (35), указание открытой ладонью–указание подбородком (36)–(37), указание указательным пальцем–подбородком (38), поворот головы–указание подбородком (39), указание подбородком–открытая ладонь (40). Мы не увидели сочетаний указания большим пальцем с каким-либо иным указанием и сочетания поворот головы–боковой кивок, но при таком небольшом количестве примеров мы не можем утверждать с уверенностью, что эти сочетания в принципе невозможны. Таким



образом, подборка примеров на дейктические последовательности, т.е. на сочетания кореферентных жестов полного цикла осуществления со смысловой, синтаксической или жестикуляционной паузой между жестами, подводит нас к мысли, что в этом случае возможны любые комбинации указательных жестов.

Совершенно иная картина наблюдается при осуществлении дейктических лигатур. Во всех 30 случаях, когда мы имеем дело с дейктической лигатурой, головной жест начинается раньше ручного указательного жеста, и при этом головной указательный жест может быть любым. Статистика сочетаний следующая (табл. 30).

Таблица 30

Головной жест	Ручной жест	Абсолютное количество	Относительное количество
боковой кивок	большой палец	3	10%
боковой кивок	указание указательным пальцем	2	7%
боковой кивок	открытая ладонь	3	10%
голова вперед	открытая ладонь	2	7%
голова вперед	указательный палец	1	3%
поворот головы	открытая ладонь	2	7%
поворот головы	большой палец	1	3%
поворот головы	открытая ладонь	2	7%
поворот головы	указательный палец	1	3%
указание подбородком	открытая ладонь	3	10%
указание подбородком	указательный палец	3	10%
остальное: в руке находится какой-либо спойлер, или рука не попадает в кадр, т.е. мы не можем точно определить тип ручного жеста		7	23%

Как видим, никаких отчетливых предпочтений в сочетаемости не замечается, однако наблюдаются две важные закономерности:

1. Головное и ручное указание не должны противоречить друг другу с точки зрения зоны осуществления, а именно:

– все головные указания могут сочетаться с указанием открытой ладонью или указательным пальцем, поскольку, как мы говорили выше, эти ручные указательные жесты свободно размещаются как в зоне видимости, так и в невидимой зоне;

– указание большим пальцем предпочтительно сочетается с указаниями в невидимую зону (*боковой кивок* и *поворот головы*) и не сочетается с указаниями в зону видимости (*голова вперед* и *указание подбородком*);

– при этом сочетание указания большим пальцем и головных жестов, обращенных в зону видимости, теоретически вполне возможно (как мы показали в работе [Гришина 2012д],

вполне реальны указания большим пальцем вперед и вбок, т.е. в зоне видимости); однако сочетание головных жестов в зоне видимости с указанием большим пальцем, обращенным назад, в составе дейктических лигатур чрезвычайно проблематично, поскольку между двумя жестами в этом случае должно произойти переключение зон, что автоматически приведет к разрушению лигатуры и к ее превращению в простую дейктическую последовательность;

2. В составе дейктических лигатур головное указание всегда предшествует ручному указанию, что принципиально отличает дейктические лигатуры от дейктических последовательностей.

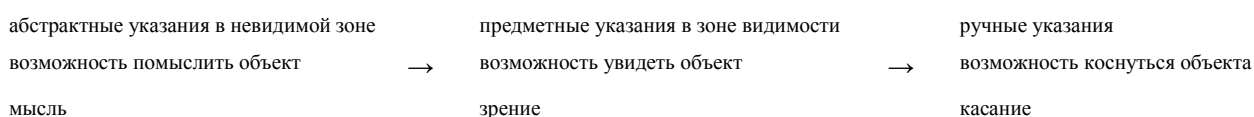
Таким образом, дейктические лигатуры должны рассматриваться как единое дейктическое событие, в котором головной жест

1) задает степень абстрактности указания (объект указания находится в общей зоне видимости говорящего и слушающего – жесты *голова вперед* и *указание подбородком*, – или в невидимой зоне – жесты *поворот головы* и *боковой кивок*);

2) задает более тонкие различия между объектами указания внутри данной зоны (выбор между жестом *голова вперед* и *указанием подбородком* для видимой зоны, и между жестом *поворот головы* и *боковой кивок* – для невидимой),

а затем ручное указание проводит дальнейшую тонкую референциальную и прагматическую калибровку объекта указания в уже обозначенной головными указаниями зоне.

Это хорошо согласуется с разной степенью абстракции головных и ручных указательных жестов, которая может быть описана следующей шкалой:



Таким образом, головные указания в дейктических лигатурах, благодаря своей способности уникальным образом различать степень абстрактности объекта указания, представляют говорящему возможность постепенно подводить адресата к объекту указания, первоначально ориентируя его в дейктическом пространстве и лишь после этого характеризуя объект с точки зрения его точного местоположения, референциальных свойств и с точки зрения прагматических намерений самого говорящего.

## Литература

Гришина 2011 – Е.А. Гришина. Закрытые глаза: жестикуляция, пунктуация, акцентуация // Филология. 2011.

№ 2.

Гришина 2012а – Е.А. Гришина. Указания рукой как система // Вопросы языкознания. 2012. № 3.

- Гришина 2012б – *Е.А. Гришина. Здесь и тут: корпусной и жестикуляционный анализ полных синонимов // Русский язык в научном освещении. 2012. № 23.*
- Гришина 2012в – *Е.А. Гришина. Автодейксис: основные типы и значения типы // Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии. Труды международной конференции «Диалог 2012» (Бекасово, 4 – 8 мая 2012 г.). М. 2012. (полный вариант статьи можно найти по ссылке <http://ruslang.academia.edu/ElenaGrishina/Papers/1686842/>)*
- Гришина 2012г – *Е.А. Гришина. Темпоральные дейктические жесты // Известия РАН. Отделение литературы и языка. 2012. № 2.*
- Гришина 2012д – *Е.А. Гришина. Указания большим пальцем: основные лингвистические функции // Pol-jarnyj vestnik. 2012 (в печати).*
- Крейдлин 2007 – *Г.Е. Крейдлин. Механизмы взаимодействия вербальных и невербальных единиц в диалоге Па. Дейктические жесты и их типы // Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии. Труды международной конференции «Диалог 2007» (Бекасово, 30 мая – 3 июня 2007 г.). М. 2007.*
- Крейдлин 2008 – *Г.Е. Крейдлин. Механизмы взаимодействия вербальных и невербальных единиц в диалоге Па. Дейктические жесты и речевые акты // Компьютерная лингвистика и интеллектуальные технологии. Труды международной конференции «Диалог 2008» (Бекасово, 4 – 8 июня 2008 г.). М. 2008.*
- Adolphs, Carter 2007 – *S. Adolphs, R. Carter. Beyond the word. New challenges in analyzing corpora of spoken English // European journal of English studies. 2007. № 11:2.*
- Argyle 1969 – *M. Argyle. Social interaction. New York. 1969.*
- Argyle, Cook 1976 – *M. Argyle, M. Cook. Gaze and mutual gaze. Cambridge, London, New York, Melbourne. 1976.*
- Battersby, Healey 2010 – *S. Battersbey, P. Healey. Using head movement to detect listener responses during multi-party dialogue // Kipp et al. 2010.*
- Bernieri, Rosenthal 1991 – *F. J. Bernieri, R. Rosenthal. Interpersonal coordination: behavior matching and interactional synchrony. Ch. 11. Cambridge. 1991.*
- Birdwhistell 1970 – *R. Birdwhistell. Kinesics and context. Philadelphia, PA. 1970.*
- Boholm, Allwood 2010 – *M. Boholm, J. Allwood. Repeated head movements, their function and relation to speech // Kipp et al. 2010.*
- Calbris 1983 – *G. Calbris. Contribution a une analyse sĳmiologique de la mimique faciale et gestuelle franraise dans ses rapports avec la communication verbale. 4 vol. (1. Expĳrimentation, 2. Taxinomie, 3. Synthuse, 4. Annexe illustrative). Thuse d'ĳtat. 1983. <http://catalogue.bibliotheque.msh-paris.fr>*
- Calbris 2008 – *G. Calbris. La tĳte de Nicolas Sarkozy, ou les fonctions des gestes de la tĳte durant l'ĳnonciation // Mots. Le langages du politique. 2008. № 86.*
- Cerrato 2005 – *L. Cerrato. Linguistic functions of head nods // Papers from the second Nordic conference on multimodal communication (Gothenburg papers on theoretical linguistics, № 92). J. Allwood et al. (Eds.). Gĳteborg. 2005.*
- Dittmann 1972 – *A. Dittmann. The body movement-speech rhythm relationship as a cue to speech encoding. A.W. Siegman, B. Pope (Eds.). Studies in dyadic communication. Emsford, New York. 1972.*
- Duncan 1972 – *S. Duncan. Some signals and rules for taking speaking turns in conversations // Journal of personality and social psychology. 1972. № 23.*

- Goodwin 1980 – *M.H. Goodwin*. Processes of mutual monitoring implicated in the production of description sequences // *Sociological inquiry*. 1980. № 50.
- Goodwin 1981 – *Ch. Goodwin*. Conversational organization. New York. 1981.
- Goodwin, Goodwin 1987 – *M.H. Goodwin, Ch. Goodwin*. Concurrent operations on talk: Notes on the interactive organization of assessments // *IPRA papers in pragmatics*. 1987. № 1.
- Grishina 2013 – *E. Grishina*. Eye behavior in Russian spoken interaction and its correlation with affirmation and negation // *Proceedings of international workshop ‘Approaches to Slavic interaction’*. Potsdam. 2013.
- Hadar et al. 1985 – *U. Hadar, T. J. Steiner, F. Clifford Rose*. Head movement during listening turns in conversation // *Journal of nonverbal behavior*. 1985. № 9.
- Hadar et al., 1983a – *U. Hadar, T.J. Steiner, F. Clifford Rose, E.C. Grant*. Kinematics of head movements accompanying speech during conversation // *Human movement science*. 1983. № 2.
- Heritage 1989 – *J. Heritage*. Current developments in conversation analysis. Philadelphia. 1989.
- Heylen 2005 – *D. Heylen*. Head gestures, gaze and the principles of conversational structure // *International journal of humanoid robotics*. 2006. Vol. 3. № 3.
- Heylen 2005 – *D. Heylen*. Challenges ahead: head movements and other social acts during conversations // *Joint symposium on virtual social agents*. Hatfield. 2005.
- Ishi 2008 – *C. T. Ishi, H. Ishiguro, N. Hagita*. Analysis of inter- and intra-speaker variability of head motions during spoken dialogue // *Proceedings of International conference on auditory-visual speech processing 2008 [AVSP-2008]*. Tangalooma Wild Dolphin Resort, Moreton Island, Queensland. R. Göcke et al. (Eds.). 2008. [http://www.isca-speech.org/archive\\_open/avsp08](http://www.isca-speech.org/archive_open/avsp08)
- Kendon 1972 – *A. Kendon*. Some relationships between body motion and speech: an analysis of an example. New York. 1972.
- Kendon 2002 – *A. Kendon*. Some uses of the head shake // *Gesture*. 2002. № 2:2.
- Kendon 2004 – *A. Kendon*. *Gesture: Visible action as utterance*. Cambridge. 2004.
- Kendon, Versante 2003 – *A. Kendon, L. Versante*. Pointing by hand in “Neapolitan” // *Kita* 2003.
- Kipp et al. 2010 – *M. Kipp et al.* (Eds). *Multimodal corpora: advances in capturing, coding and analyzing multimodality*. Workshop proceedings (18 May 2010). Valetta. 2010.
- Kita 2003 – *Pointing: Where language, culture, and cognition meet*. S. Kita (ed.). Mahwah, NJ. 2003.
- Lee et al. 2009 – *J. Lee, H. Prendinger, A. Neviarouskaya, S. Marsella*. Learning models of speaker head nods with affective information // *Affective computing and intelligent interaction and workshops. ACII 2009. 3rd International conference (10-12 Sept. 2009)*. Amsterdam. 2009.
- Maynard 1987 – *S. Maynard*. Interactional functions of a nonverbal sign: Head movements in Japanese dyadic casual conversation // *Journal of pragmatics*. 1987. № 11.
- McClave 2000 – *E.Z. McClave*. Linguistic functions of head movements in the context of speech // *Journal of pragmatics*. 2000. № 32.
- Ohashi 2010 – *J. Ohashi*. Balancing obligations: Bowing and linguistic features in thanking in Japanese // *Journal of politeness research*. 2010. № 6.
- Paggio, Navaretta 2010 – *P. Paggio, C. Navaretta*. Feedback in head gestures and speech // *M. Kipp et al.* 2010.
- Paggio, Navaretta 2011 – *P. Paggio, C. Navaretta*. Head movements, facial expressions and feedback in danish first encounters interactions: A culture-specific analysis // *C. Stephanidis (Ed.): Universal access in human-computer interaction*. P. II. *Lecture notes in computer science*. № 6766. 2011.

- Paggio, Navaretta 2012 – *P. Paggio, C. Navaretta*. Classifying the feedback function of head movements and face expressions // Multimodal corpora: How should multimodal corpora deal with the situation? Workshop proceedings (22 May 2012). J. Edlund et al. (Eds). Istanbul. 2012.
- Poggi et al. 2010 – *I. Poggi, F. D'Errico, L. Vincze*. Types of Nods. The polysemy of a social signal // Language resources and evaluation. International conference (LREC'2010). Valetta.2010 [http://www.lrec-conf.org/proceedings/lrec2010/pdf/596\\_Paper.pdf](http://www.lrec-conf.org/proceedings/lrec2010/pdf/596_Paper.pdf)
- Schegloff 1987 – *E. Schegloff*. Analyzing single episode of interaction: An exercise in conversation analysis // Social psychology quarterly. 1987. № 50.
- Whitehead 2011 – *K.A. Whitehead*. Some uses of head nods in “third position” in talk-in-interaction // Gesture. 2011. № 11:2.
- Wilkins 2003 – *D.P. Wilkins*. Why pointing with the index finger is not a universal (in sociocultural and semiotic terms) // Kita 2003.
- Yngve 1970 – *V. Yngve*. On getting a word in edgewise // Papers from the 6<sup>th</sup> regional meeting of the Chicago linguistic society. Chicago. 1970.
- Ywano et al. 1996 – *Y. Iwano, S. Kageyama, E. Morikawa, S. Nakazato, K. Shirai*. Analysis of head movements and its role in spoken dialogue // International conference on spoken language processing. Philadelphia. 1996.