СОФИЙСКИ УНИВЕРСИТЕТ „СВЕТИ КЛИМЕНТ ОХРИДСКИ” ФАКУЛТЕТ ПО СЛАВЯНСКИ ФИЛОЛОГИИ

КАТЕДРА ПО БЪЛГАРСКИ ЕЗИК

МАЯ ФИЛИПОВА ЙОСИФОВА

ЕЗИК В ПРОСТРАНСТВОТО: СИНТАКТИЧНИ И СЕМАНТИЧНИ ОСОБЕНОСТИ

Автореферат на дисертация

за присъждане на образователната и научна степен „доктор“

София, 2026 г.

СОФИЙСКИ УНИВЕРСИТЕТ „СВЕТИ КЛИМЕНТ ОХРИДСКИ” ФАКУЛТЕТ ПО СЛАВЯНСКИ ФИЛОЛОГИИ

КАТЕДРА ПО БЪЛГАРСКИ ЕЗИК

МАЯ ФИЛИПОВА ЙОСИФОВА

ЕЗИК В ПРОСТРАНСТВОТО: СИНТАКТИЧНИ И СЕМАНТИЧНИ ОСОБЕНОСТИ

Автореферат на дисертация
за присъждане на образователната и научна степен „доктор“
област на ВО 2. Хуманитарни науки, професионално направление
2.1. Филология, научна специалност Български език (Съвременен български език – синтаксис)

Научен ръководител:
доц. д-р Атанас Атанасов

София, 2026 г.

Дисертационният труд е обсъден в Катедрата по български език на Факултета по славянски филологии на СУ „Св. Климент Охридски“ на 27.01.2026 г.

Дисертационният труд „Език в пространството: синтактични и семантични особености“ съдържа 260 страници и се състои от увод, пет глави, заключение, библиография на използваната литература (115 заглавия) и приложение.

Научно жури:

Председател:
проф. д.ф.н. Красимира Алексова (рецензия)
Членове:
доц. д-р Светослава Съева (рецензия)
проф. д-р Светла Коева (становище)
проф. д-р Владимир Жобов (становище)
доц. д-р Цветана Димитрова (становище)

Защитата на дисертационния труд ще се състои на 12.06.2026 г. от 10:30 ч. в Заседателна зала № 1, Ректорат, СУ „Св. Климент Охридски“.

Материалите по защитата са на разположение в кабинет ..... на СУ „Св. Климент Охридски“, както и на сайта на СУ „Св. Климент Охридски“ www.uni-sofia.bg.

„Птица песента си носи в утрото,
а аз с поглед я обгръщам като дъх.
Не пита, не съди, не бърза –
само с поглед докосва душата ми.
И в тишината нещо се връща:
една забравена част от света.“
Д. Ангелова

Изказвам своята дълбока признателност към всички глухи хора и жестовия преводач, с които работихме заедно през последните няколко години. Изключително съм благодарна за проявеното доверие и откритост, за включването в теренните дейности, за възможността да общуваме, както и за споделеното време и опит. Това изследване не би било възможно без вас!

Съвместната ни работа е дълъг път, в който се учим един от друг, преодоляваме предизвикателства и постепенно изграждаме взаимно разбиране.

гр. Монтана

гр. Бургас

СЪДЪРЖАНИЕ НА ДИСЕРТАЦИОННИЯ ТРУД

УВОД..... 6

1. Жестов език и теренна методология: основни принципи 12

1.1. Жестовият език и Глухата общност.....13

1.2. Ключови подходи и принципи при изследване на жестови езици 18

1.3. Гласът на терена: значение на изследователския обмен 22

1.4. Протокол за теренна работа 24

1.4.1. Етични норми..... 26

1.4.2. Информирано съгласие 28

1.4.3. Визуални стимули за теренна работа 30

1.4.4. Техническа подготовка за теренна работа 35

1.4.5. Управление на данни 44

1.5. Методи, използвани в рамките на настоящото проучване..... 46

1.5.1. Организация и провеждане на теренните изследвания 48

1.5.2. Техническа подготовка 50

2. От образ към структура: пътят към граматичната система на жестовия език..... 58

2.1. Пространствена артикулация: основни концепции 59

2.1.1. Основни понятия в жестовата фонология..... 60

2.1.2. Структурни параметри на жеста 64

2.1.3. Развитие на фонологичния модел..... 68

2.2. От форма към значение: основни концепции на морфологичната организация..... 69

2.2.1. Дефиниция на *морфемата* в българския език и в жестовите езици..... 72

2.2.2. От флективна морфология към морфологична изменяемост..... 78

2.2.3. Процеси на афиксация и деривация в жестовите езици 79

3. Типология на глаголите в жестовите езици..... 82

3.1. Съгласуването като граматична категория 84

3.1.1. Формиране на класа *съгласуващи се глаголи*..... 90

3.2. Съгласуващи се глаголи..... 93

3.2.1. Глаголи с обратно съгласуване 102

3.3. Пространствени глаголи 105
3.4. Несъгласуващи се глаголи..... 107
3.5. Класификация на глаголите в българския жестов език 110
4. Пространството като средство за изразяване на референция в жестовите езиц.119
4.1. Подходът на референтния локус (R-locus)..... 121
4.1.1 Прономиналните насочващи знаци 123
4.1.2. Съгласуващи се глаголи и P-локус подходът 131
4.2. Когнитивен подход..... 133
4.2.1. Ментални пространства 135
5. Теоретичен модел и анотационна методология на изследването..... 140
5.1. Описание на базовата аргументна структура в жестовите езици 140
5.2. Теоретичен подход 149
5.2.1. Контекст и аргументация..... 154
5.3. Принципи на анотация..... 157
5.3.1. Нотационна система..... 164
5.3.2. Критерии за анализ..... 168
5.4. Анализ на данни от БЖЕ 175
5.4.1. Анализ на изказвания, включващи несъгласуващи се жестове глаголи..... 181
5.4.2. Анализ на изказвания, включващи съгласуващи се жестове глаголи..... 212
6. ЗАКЛЮЧЕНИЕ 238
НАУЧНИ ПРИНОСИ НА ДИСЕРТАЦИОННИЯ ТРУД 241
СПИСЪК НА ПУБЛИКАЦИИТЕ ПО ТЕМАТА НА ДИСЕРТАЦИОННИЯ ТРУД..... 243
БИБЛИОГРАФИЯ..... 244
ПРИЛОЖЕНИЯ..... 257

УВОД

Уводната част на дисертационния труд има за цел да обоснове избора на изследователската проблематика, като изяснява нейната актуалност както в научен, така и в по-широк социален контекст. В нея се разглеждат основанията за насочване към изследването на някои синтактични и семантични особености на българския жестов език, като се акцентира върху ролята на пространството като фактор в езиковата структура и при реализирането на предикатно-аргументните отношения. Наред с това се коментират символиката и концептуалната натовареност на избраното заглавие, което отразява основните теоретични акценти и изследователската перспектива на труда.

В увода се дефинират обектът и предметът на изследването, формулират се неговите основни цели и произтичащите от тях конкретни задачи. Представени са също така източниците на ексцерпираните примери и е очертана използваната методологична рамка, която обуславя подхода към анализа и интерпретацията на езиковия материал.

Обект и предмет

Обект на дисертационния труд е пространствената организация на дискурса в българския жестов език и функцията на пространството в синтактичната структура. **Предмет** на изследването са езиковите стратегии за въвеждане, поддържане и реализиране на предикатно-аргументните отношения, разгледани през призмата на пространствената организация на изказването. В този контекст се анализира реализацията на несъгласуващи се и съгласуващи се глаголи (plain и agreement verbs), като се отчита тяхната възможност за пространствено маркиране на аргументите.

Цели и задачи

Целта на изследването е да се направи опит за установяване и наблюдение на ролята на пространството при реализацията на събития с участници, концептуализирани като присъстващи или отсъстващи. Проследяват се възможни зависимости между пространствената организация на изказването и изграждането на предикатно-аргументната структура, като се отчитат фактори като одушевеността, начинът на представяне на участниците и произтичащите от тях ограничения.

За постигането на поставената цел са формулирани следните **научни задачи**:

1. Да се съберат емпирични данни от жестовата продукция в условия на

естествена, спонтанна комуникация;

2. Да се анотират и обработят събраните данни с помощта на софтуера ELAN, като тези процеси се извършват от глух анотатор и от автора на дисертационния труд;

3. Да се съставят аналитични критерии, които да подпомогнат интерпретацията и анализа на данните, извършвани от чуващ изследовател, който не е носител на българския жестов език;

4. Да се идентифицират и класифицират глаголните предикати в корпуса, като се направи опит да се разграничат двата типа изследвани глаголи;

5. Да се опишат начините за въвеждане и реализация на аргументите чрез анализ на:

- установяването и поддържането на референция;
- изразяването на аргументите чрез пълнозначни лексикални жестове;
- случаите, в които аргументите не се експлицират на повърхността (нулева реализация).

6. Да се анализира съответствието между утвърдената глаголна типология и реалната употреба на глаголите в жестови изказвания на БЖЕ[1].

Хипотеза

В изследването се допуска, че реализацията на аргументната структура при различните типове глаголи в българския жестов език проявява определени зависимости. Наблюдават се формалните характеристики на глагола, начинът на представяне на референтите и особеностите на пространствената организация в дискурса с оглед установяване на възможни закономерности.

Емпирична база на изследването

Емпиричният материал включва видеозаписи на жестови изказвания, събрани в рамките на теренни изследвания в градовете Монтана и Бургас. Участниците са глухи носители на българския жестов език с различна степен на слухово нарушение, които използват БЖЕ като основно средство за комуникация.

[1] Следните означения в текста се основават на приетите в езиковедската традиция названия. Езикът, използван от Глухата общност в България, се обозначава като български жестов език (БЖЕ). Езиковата система, която функционира в устна и писмена форма, се назовава с по-общото обозначение *вербален български език* (в устна и писмена форма). Изразът *жестов език* (ЖЕ) се употребява като обобщаващо название за жестовите езици като езиков тип, без това да предполага съществуването на един универсален жестов език. Понятията *жест*, *знак* и *жестов знак* се използват като синонимни и обозначават основната единица на жестовия език, разглеждана като единство на форма и съдържание (Тишева и кол. 2017: 8). В анализа се прави разграничение между езиковите средства на жестовия език и *жестуалните елементи*, които не функционират като част от неговата езикова система.

Методология

Методологията на изследването включва корпусен анализ на емпирични данни, анотирани чрез специализиран софтуер и анализирани чрез съчетание на индуктивен и дедуктивен подход. Приложени са описателен, структурно-синтактичен и функционално-семантичен анализ, както и елементи на количествен анализ с цел откроряване на повтарящи се модели и зависимости.

Актуалност и мотивация

Актуалността на настоящото проучване е свързана с необходимостта от повече изследвания на българския жестов език, който дълго време е възприеман като вторично средство за комуникация. В този контекст **мотивацията** на изследването се определя както от стремежа към по-задълбочено научно осмисляне на БЖЕ чрез прилагане на теренни и корпусни методи, така и от активното включване на глухите носители на езика в научния процес като пълноправни участници. Значимостта на проблема има ясно изразено социално измерение, тъй като допринася за утвърждаването на БЖЕ като самостоятелна езикова система и създава предпоставки за по-широкото му приложение в образованието и за по-пълноценното участие на глухите хора в обществения живот.

ПЪРВА ГЛАВА. Жестов език и теренна методология: основни принципи

Първата глава включва пет основни раздела, в които се представят основни методи за събиране на емпирични данни и използваните изследователски подходи в разработката. В нея се предлага и кратка характеристика на жестовия език като естествена езикова система и на Глухата общност като негов социален и културен носител. Проследява се и мястото на българския жестов език в българската изследователска традиция, като се откроява преходът от предимно лексикографско описание към системно лингвистично изследване, основано на корпусни и теренни данни (Лозанова 2023: 153; Тишева и кол. 2017).

По-нататък изложението преминава към основните подходи и принципи при изследването на жестовите езици. Разглеждат се спецификите на теренната работа като водещ метод за събиране на автентични езикови данни, както и съотношението между теренни и лабораторни практики. Обръща се внимание на различните модели на документиране – локално, дистанционно и онлайн базирано (Nyst 2015: 108; Palfreyman

2022: 267). Подчертава се, че изборът на конкретен подход зависи от изследователските цели, техническите възможности и особеностите на общността, с която се работи. В тази част се изяснява и необходимостта от съобразяване не само с езиковите, но и с етичните, културните и комуникативните особености на изследователската среда.

Следващ акцент в главата е поставен върху значението на изследователския обмен и сътрудничеството в процеса на документиране и описание на жестовите езици. Подчертава се ролята на споделения професионален опит между изследователите, както и необходимостта от активно участие на глухи сътрудници и изследователи в научния процес (Dikyuva et al. 2012). Тази линия е разгледана не само като методологически въпрос, но и като условие за по-етично, по-адекватно и по-надеждно изследване на езика в неговия естествен социален контекст.

В отделен раздел се представя протоколът за теренна работа като инструмент за предварително планиране и последователно организиране на изследователския процес. Той е особено важен поради визуално-пространствената природа на жестовите езици и ограниченията, свързани с невъзможността за осигуряване на анонимност при видеозапис. В този смисъл добре структуриран теренен протокол е ключов за осигуряване на надежден анализ и обработка на данните (Crasborn 2010: 276-283; Schembri 2008: 168-169). Основни негови компоненти могат да бъдат: формулиране на цели и задачи, подбор на участници, етични норми, информирано съгласие, избор на стимули, организация на записите, технически ресурси, анотация и управление на данните.

По-специално внимание се отделя на етичните въпроси, произтичащи от работата с жестови езици, както и на трудностите, свързани с анонимността и достъпността на информацията за участниците. Особено значение има осигуряването на информирано съгласие от глухите лица за доброволното им участие във видеосесиите и за начина на използване и разпространение на записите. В зависимост от контекста могат да се прилагат различни форми на съгласие – писмено, чрез видеозапис на жестов език или други адаптирани подходи. Независимо от това, задължително условие е участниците да бъдат предварително информирани за процеса и целите на изследването и да изразят съгласието си по ясен и договорен начин.

Друг важен елемент от теренната методология е изборът на конкретни стимули, които имат за цел да активират определено езиково поведение от глухите информатори. В световната практика водещо място заемат визуалните стимули – кратки видеа, изображения и картинни истории, съобразени с модалността на жестовите езици.

Писмените текстове и преводните задачи се използват ограничено поради риск от редуциране на автентичната продукция, но могат да служат като спомагателно средство, например при извличане на лексика. Често в изследванията върху жестовите езици като стимули се използват кратки филмови материали като *Canary Row, The Pear Story, Mr. Bean* (Freleng 1950; Chafe 1975; Davies et al. 1990-1995). Те се отличават с ясна сюжетна структура и ангажиращ характер. Доказано е, че чрез тях се извличат различни езикови прояви, като употреба на жестове предикати, начини за въвеждане и проследяване на участници, реализиране на немануални маркери и организация на наратива. Те са широко използвани в редица жестови корпуси (ASL, DGS, FinSL, NGT, STS)[2], което осигурява съпоставимост на данните и възможности за междуезикови анализи (Nishio et al. 2010; Crasborn, Zwitserlood 2008; Kopf et al. 2021, 2025; Wilkinson, Stewart 2013).

След последователното въвеждане на основните опорни моменти на теренната методология изложението преминава към техническите специфики, които произтичат от провеждането на видеосесии с участници, често в непозната и неконтролирана среда. Представени са основните изисквания към видеозаписа, кадрирането, осветлението, съхранението на файловете и софтуерната обработка на данните, като се подчертава, че визуално-пространствената природа на жестовия език изисква специфични технически решения. Наред с това се разглежда и управлението на данните като важна част от цялостната методология, включително необходимостта от ясно описание на метаданните и профилите на участниците, както и от създаване на условия за прозрачност и последваща научна употреба на корпуса (Kimmelman 2014: 134; Schembri 2019).

В рамките на настоящото изследване българският жестов език се разглежда като динамична, социално обусловена езикова система, чиято реална употреба отразява взаимодействието между вътрешноезикови и външни фактори. Поради това се възприема по-широк социолингвистичен подход, при който не се налагат ограничения, свързани единствено с усвояването на езика като първи в глухи семейства. За легитимни носители на БЖЕ се приемат всички глухи лица, които го използват като основно средство за комуникация и са част от Глухата общност, като тяхната продукция се разглежда като автентична, независимо от наблюдаваните вариации. Тези вариации се интерпретират като естествена част от вътрешната хетерогенност на езика,

[2] ASL – американски жестов език; DGS – немски жестов език; FinSL – финландски жестов език; NGT – холандски жестов език; STS – шведски жестов език.

повлияна и от фактори като дигиталната среда, междуезиковите контакти и взаимодействието с чуващата общност.

В края на главата се представят използваните методи. Емпиричните данни са събрани в периода 2021–2025 г. в рамките на пет теренни проучвания, проведени в гр. Монтана и гр. Бургас, с участието на 20 глухи информатори с различен социален и езиков профил. В процеса на анотация участва глух анотатор – Светла Ибришимова (гр. Бургас), като за обработката на данните се използва широко утвърденият софтуер ELAN. При организацията на теренните дейности и в подкрепа на комуникацията участва жестовият преводач Яна Калангерова (гр. Бургас). С цел извличане на релевантен езиков материал са използвани разнообразни визуални стимули, включително видеоматериали като *Canary Row* и *The Pear Story*, различни изображения, както и картинната приказка *Frog, Where Are You?*, която е прилагана и в други изследвания върху българския жестов език (Лозанова, Стоянова 2023).

Наред с това в рамките на теренните дейности са включени различни комуникативни задачи, като монологични изказвания (представяне, разказване на хумористични истории от общността), както и диалогични взаимодействия – както с жестовия преводач, така и между самите участници. Същевременно се отчита, че използваният жестов език може да не отразява напълно естествената езикова продукция поради влиянието на изследователската ситуация, включително присъствието на видеокамери, повече участници и чуващ изследовател. Всички глухи участници са подробно информирани за целите и начина на провеждане на изследването. Участието е доброволно, като съгласието за включване и за използване на записите за научни цели е удостоверено чрез подписан документ за информирано съгласие и/или чрез видеозапис на потвърждението на жестов език.

На всеки участник е предоставена анкетна карта за събиране на основна социолингвистична информация, която подпомага последващия анализ и статистическа обработка на данните. Във връзка с последното теренно изследване, проведено в гр. Бургас, е подготвена и съвместна публикация с глухия изследовател на българския жестов език Светла Ибришимова, озаглавена „Теренно изследване на българския жестов език: етапи и резултати“ (Йосифова, Ибришимова 2025).

Избраното техническо оборудване включва три видеокамери[3], стативи, мобилен

[3] Използвани са следните видеокамери и обективи: Sony ZV-E10 (Full HD/4K), обектив Sony SEL 16-50mm (vario); DSLR Canon EOS 6D (Full HD), обектив Canon EF 28-135 mm (vario); Sony HDR-CX405 (Full HD), вграден фиксиран обектив ZEISS Vario-Tessar.

телефон. Направен е опит част от участниците да бъдат заснети от различни перспективи (лява, дясна и централна), с цел по-пълно улавяне и анализ на жестовата продукция в нейната триизмерност.

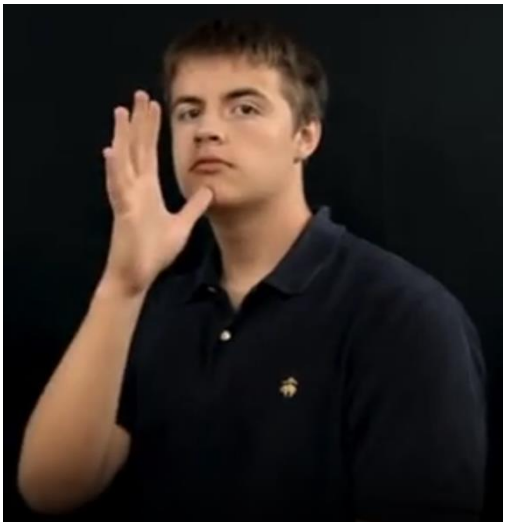
Така първата глава изгражда необходимата методологическа и контекстуална основа за последващия анализ, като очертава както общите принципи на изследването на жестовите езици, така и конкретните решения, приложени в настоящия труд.

ВТОРА ГЛАВА. От образ към структура: пътят към граматичната система на жестовия език

Втората глава въвежда теоретичната рамка на изследването, която се развива и в следващите части на труда. Тя е структурирана в две основни части и проследява прехода от възприемането на жестовия език като образна система към утвърждаването му като структурирана езикова система със собствена граматична организация.

В исторически план изложението се опира на изследванията на Уилям Стоки, който за първи път предлага системно описание на вътрешната структура на жеста чрез въвеждането на основни параметри – форма на ръката (DEZ), място на артикулация (TAB) и движение (SIG). Тези параметри функционират като различителни характеристики и позволяват лексикалното разграничаване на знаците. В рамките на този модел се въвеждат и термините *керема* (chereme) – минимална дистинктивна единица в структурата на жеста (определя се и конкретен брой кереми), аналогична на фонемата, и *алохер* (allocher) – нейна вариантна реализация, която не води до промяна на значението. Изследователят създава и нотационна система, чрез която се описва/записва жестовата продукция (Фиг. 1). Трудовете на Стоки поставят основата на фонологичния анализ на жестовите езици (Stokoe 1960; Stokoe et al. 1965; Stokoe 1972). Комбинацията от основните параметри формира фонологичната структура на жеста и позволява тя да бъде съпоставена с организацията на фонологичните и морфемните единици в говоримите езици. По този начин се утвърждава разбирането, че жестовете не са неделими иконични образи, а резултат от системна комбинация на разграничителни елементи.

Фиг. 1. Пример за създадената от Стоки нотационна система при описание на жестовете БАЩА/МАЙКА в ASL



БАЩА (TAB◠ DEZ 5) МАЙКА (TAB◡ DEZ 5)

В по-късните изследвания този модел е разширен чрез въвеждането на допълнителни параметри, като ориентацията на ръката и немануалните компоненти (изражение на лицето, позиция на тялото, поглед), които също носят езикова информация и участват в граматичното структуриране. Така в съвременните подходи жестът се разглежда като многокомпонентна структура, изградена от едновременно реализиращи се параметри, включително и немануални елементи.

Във втората част анализът преминава към морфологичното равнище, като се проследява как формалните параметри на жеста функционират като носители на значение и граматична информация. Така се очертава връзката между форма и функция и се поставя основата за разглеждане на синтактичните зависимости в следващите глави. Първоначално параметрите на жеста се разглеждат като фонологични единици с дистинктивна функция, които се реализират едновременно, а не линейно, както звуковите сегменти в говоримите езици (Stokoe 1978; Klima, Bellugi 1979). По-късно те започват да се анализират и на морфологично ниво, тъй като варирането на определени параметри може да кодира граматична информация, без да променя лексикалната идентичност на жеста (Klima, Bellugi 1979).

Накратко се представя разбирането за морфемата във вербалните езици като най-малка значеща единица, носеща лексикално или граматично значение, и се проследява как това понятие се адаптира към жестовите езици (Куцаров 2007: 17-18;

СБЕ 1999: 229). При тях морфемното значение не се реализира чрез линейно подредени звукови елементи, а чрез едновременни пространствени и кинетични модификации на жеста, което придава на морфологичната организация специфичен визуално-пространствен характер (Padden 1983; Klima, Bellugi 1979: 11).

В този контекст се подчертава, че в жестовите езици не всички параметри на жеста имат еднакъв морфологичен потенциал. В класическите описания именно движението се откроява като основен носител на граматична информация, докато останалите параметри по-често запазват лексикалната идентичност на знака. На тази основа се разглежда и тричленната класификация на глаголите, предложена от Падън – несъгласуващи се, пространствени и съгласуващи се глаголи (plain, spatial, agreement verbs) (Padden 1983: 39-40). Критерий за това разграничение е степента, в която глаголният жест допуска директно, пространствено маркиране на своите аргументи.

Наред с това накратко се обсъжда въпросът за флективната морфология и причините в настоящото изследване да се предпочита понятието *морфологична изменяемост*. Докато терминът *inflection* в англоезичната традиция обхваща по-широко граматично изменение на лексемата, в българската лингвистична традиция той се свързва предимно с линейни формални показатели, каквито в жестовите езици липсват (Matthews 1991: 37). Поради това понятието морфологична изменяемост се възприема като по-подходящо за описание на процеси, при които се приема, че граматичното значение се реализира чрез вътрешни пространствени модификации на жеста, а не чрез добавяне на отделими морфеми.

В тази връзка се очертава и проблематиката на т.нар. съгласуване при някои жестове глаголи, което традиционно се разглежда заедно с класическата глаголна типология, но не е напълно безспорно в литературата. Именно поради това в следващата глава то се разглежда като част от утвърдената аналитична рамка, но и с оглед на съществуващите теоретични колебания относно неговия статут и интерпретация в жестовите езици.

Особено ясно това се проявява в глаголната система на ЖЕ, където движението и пространствената организация на жеста могат да функционират като носители на морфологично значение. На тази основа Падън предлага разграничението между plain, spatial и inflecting/agreement verbs, което се възприема като теоретична основа и в изследванията върху БЖЕ (Padden 1983, 1988; Тишева и кол. 2017; Лозанова 2015, 2023). Изясняването на този морфологичен подход в жестовите езици има важно значение. Той предлага специфична перспектива, в рамките на която се анализира

връзката между морфологичната изменяемост и организацията на предикатно-аргументната структура. Важно е да се подчертае, че това е един от утвърдените в литературата подходи, но не и единственият възможен, като неговото приложение е обект на различни интерпретации и дискусии.

ТРЕТА ГЛАВА. Типология на глаголите в жестовите езици

Третата глава се състои от пет основни подраздела. В началото се въвежда и дефинира явлението *съгласуване* в жестовите езици, което в рамките на част от изследванията се разглежда като граматичен механизъм за маркиране на предикатно-аргументните отношения чрез пространствени модификации на глаголния жест – посока, траектория и локализация (Padden 1983; Klima, Bellugi 1979). Това разбиране се обозначава като т.нар. морфологичен подход, при който структурните параметри на жеста се интерпретират като носители на граматична информация (лице, число) и функционално се съпоставят с морфологичното съгласуване в говоримите езици. Именно върху тази теоретична основа се изгражда и традиционната класификация на глаголите в жестовите езици.

В този смисъл съгласуването се разглежда като свързваща категория между морфологията и синтаксиса, чрез която се изразяват подчинителни зависимости между елементите в изречението. Докато в говоримите езици то се реализира чрез афикси и флексии, в жестовите езици се осъществява чрез визуално-пространствени средства – посока и траектория на движението, начална и крайна точка на жеста, пространствени локуси и немануални маркери (Padden 1983; Klima, Bellugi 1979). В тази перспектива пространството функционира не само като среда за артикулация, а като структуриращ компонент на аргументната рамка, в който се проектират участниците и референтите в комуникацията.

Успоредно с това съществува активен теоретичен дебат относно неговия статут, като се поставя под въпрос дали пространствените модификации представляват граматическо съгласуване в строг смисъл или са резултат от по-общи механизми на жестовото пространство (Liddell 2003; Schembri et al. 2018). Критичните позиции се основават на няколко аргумента: липсата на отделими морфеми и реализирането на съгласуването чрез вътрешни изменения на жеста; силната иконична мотивация на тези изменения; ограниченото им разпространение в глаголната система; както и тяхната градиентност и вариативност (Liddell 2003). В този контекст съгласуването се очертава

като теоретично неоднозначно явление, което, въпреки че служи като основа за традиционната класификация на глаголите, остава предмет на продължаващи научни дискусии.

На тази основа се въвежда традиционната класификация на глаголите в жестовите езици, предложена от Падън, която разграничава три основни групи: съгласуващи се глаголи (agreement verbs), при които формата на жеста се изменя спрямо пространственото разположение на аргументите и маркира граматични категории като лице и число; несъгласуващи се глаголи (plain verbs), които запазват формата си и не изразяват съгласуване; и пространствени глаголи (spatial verbs), при които пространствените характеристики на жеста кодират локативни отношения (източник–цел), а не граматично съгласуване (Padden 1983). Наред с тази тричленна класификация, в част от литературата се предлага и опростено двучленно разграничение, при което глаголите се разделят на такива със съгласувателни маркери (non-plain) и такива без (plain), като разграничението се основава предимно на синтактични критерии (Janis 1992; Quadros, Quer 2008). В рамките на този подход съгласуващите се и пространствените глаголи се обединяват в една група, което отразява тяхната структурна близост и предполага историческа връзка между тях. В този смисъл класификацията следва да се разглежда като аналитичен модел, изграден в рамките на морфологичния подход, а не като универсално и безспорно описание на глаголната система в жестовите езици.

В следващата част от главата се представя по-обстойно оформянето на трите основни групи глаголи. В рамките на съгласуващите се глаголи се предлага и предварителен преглед на три основни аналитични подхода към тях.

Първият е морфологичният подход, вече обсъден по-горе, според който пространствените модификации на глагола се интерпретират като носители на граматична информация и функционират като морфемни елементи. Вторият е т.нар. R-локус (R-locus/referential locus) подход, при който пространствените позиции се разглеждат като индекси, асоциирани с референти в дискурса, а глаголното движение се тълкува като връзка между тези референтни точки, без непременно да се приема морфологично съгласуване в строг смисъл. Третият е когнитивният подход, който обяснява пространствените модификации чрез концептуалната структура на събитието и иконичното моделиране на отношенията между участниците, като отхвърля напълно морфологичната перспектива (Liddell 2003; Lillo-Martin, Klima 1990).

В този контекст се обсъжда и една ограничена подгрупа, известна в

литературата като глаголи с обратно съгласуване (backwards verbs), при които посоката на движението при маркиране на аргументите не съответства на очакваното съгласувателно съотношение между субект и обект (движение от позицията на субекта към тази на обекта), което поставя допълнителни въпроси относно природата на съгласуването и неговото тълкуване в различните теоретични модели.

В следващата част от главата се разглеждат по-подробно пространствените и несъгласуващите се глаголи като отделни класове в рамките на традиционната глаголна типология.

В класическия морфологичен анализ пространствените глаголи се определят като самостоятелен клас, който се различава както от съгласуващите се, така и от несъгласуващите се глаголи. Те също проявяват формална изменяемост чрез промяна на параметри като посока и траектория на движението, но тази изменяемост не кодира граматични категории като лице и число, а изразява пространствени отношения – най-често източник и цел на движението (Padden 1988: 40-55). В този смисъл пространствените глаголи използват пространството систематично, но не за съгласуване, а за иконично представяне на локативни зависимости.

Като специфична подгрупа в рамките на пространствените глаголи се разглеждат т.нар. класификаторни предикати (classifier verbs), при които конфигурацията на ръката функционира като класификаторен елемент, а движението – като предикативен компонент. Чрез взаимодействието между тези параметри едновременно се представят действието и характеристиките на референта, което е типично за визуално-пространствената и едновременна организация на жестовите езици (Zwitserlood 2003; Тишева, Алексова 2023).

От своя страна, несъгласуващите се глаголи (plain verbs) се характеризират с липса на морфологично маркиране на лице и число чрез формата на жеста. Тяхната форма остава инвариантна независимо от аргументната структура, като граматичните отношения се изразяват чрез други синтактични средства (Padden 1988: 37-40).

Семантично този клас често включва глаголи, обозначаващи вътрешни състояния, когнитивни процеси и преживявания (напр. мисля, знам, харесвам), както и действия, тясно свързани с тялото на говорещия. Именно тази семантична специфика корелира с тяхната формална неизменяемост: при т.нар. глаголи с фиксирана артикулация върху тялото (body-anchored verbs) тялото на жестикулиращия функционира като естествен референтен център, което ограничава възможността за пространствено съгласуване (Kimmelman 2022). В частност, при психичните глаголи се

наблюдава реализация на експериенцера като подлог, а самият жест често се артикулира в областта на главата или гърдите, което отразява иконично връзката между значение и форма, между преживяваното състояние и артикулацията на жеста. В тези случаи иконичността и семантиката взаимодействат пряко с граматичните свойства на глагола, като допринасят за неговата класификация като несъгласуващ се. Въпреки липсата на съгласувателни свойства, тези глаголи не са морфологично „бедни“, тъй като могат да изразяват аспект чрез модификации на движението (Тишева и кол. 2017: 68). Това показва, че отсъствието на съгласуване е селективна характеристика, свързана както със семантиката, така и със структурната организация на този глаголен клас.

В края на третата глава се прави преглед на използваната терминология и съществуващите класификации на глаголите в БЖЕ. Подчертава се, че изследванията в тази област се развиват сравнително активно през последното десетилетие, въпреки че все още не достигат степента на описание на жестови езици като американския. Независимо от това вече са налице основополагащи трудове, които поставят основата на систематичен подход към глаголната типология в БЖЕ.

В литературата се открояват две основни линии, изградени върху класическата класификация (Padden 1983, 1988). Първата е представена в изследванията на Славина Лозанова, в които се разграничават три основни класа глаголи:

- прости глаголи (съответстващи на несъгласуващи се/plain verbs), които не се модифицират пространствено и изискват експлицитно изразяване на аргументите;
- пространствени глаголи (spatial verbs), които кодират локативни отношения чрез пространствени параметри;
- директивни (насочващи) глаголи, съответстващи на съгласуващите се глаголи (agreement verbs), при които движението маркира отношенията между участниците (Лозанова 2015, 2023).

Втората линия е представена в труда „Теоретично описание на граматиката на българския жестов език“, в който се предлага двучленна класификация:

- неизменяеми глаголи (plain verbs);
- изменяеми глаголи, включващи както пространствените, така и съгласуващите се глаголи.

Основен критерий тук е възможността за формоизменение, като при съгласуващите се глаголи пространствената модификация се интерпретира като средство за маркиране на аргументната структура (Тишева и кол. 2017; Тишева, Алексова 2023).

Наред с класификационните различия, се откроява и терминологична вариативност, отразяваща различни теоретични подходи. Най-широко използваният термин е *agreement verbs*, характерен за морфологичния подход, при който пространствените изменения се тълкуват като граматично съгласуване (Padden 1988; Irit Meir 2002). В по-ранни или описателни изследвания се среща *directional verbs*, а в когнитивната парадигма – *indicating verbs*, при които движението се разглежда като указателно, а не морфологично явление (Liddell 2003).

Въз основа на този преглед в настоящото изследване се възприемат термините *съгласуващи се*, *пространствени* и *несъгласуващи се глаголи*, като се подчертава, че тяхната употреба има описателен характер и не предполага еднозначно теоретично тълкуване. Изборът на обозначението несъгласуващи се глаголи цели да избегне потенциални недоразумения, свързани с термините прости или неизменяеми, като същевременно отразява основната им характеристика – липса на директно пространствено маркиране на аргументите.

Накрая се отбелязва, че въпросът за статута на съгласуването и разпределението на глаголните класове в БЖЕ остава отворен и изисква по-нататъшни емпирични изследвания, като бъдещото развитие на тази област вероятно ще доведе и до допълнително прецизиране на използваната терминология.

ЧЕТВЪРТА ГЛАВА. Пространството като средство за изразяване на референция в жестовите езици

Четвъртата глава включва два основни подраздела, в които се представят алтернативни подходи спрямо морфологичния за изследване на съгласуването в жестовите езици. За целите на настоящото изследване и с оглед очертаването на ясна теоретична рамка се разглеждат два от основните аналитични подхода – P-локус (R-locus) подходът и елементи от когнитивната перспектива. Тяхното въвеждане има за цел не изчерпателно представяне, а извеждане на ключови категории и аналитични параметри, които да послужат като инструментариум за последващия анализ на конкретни примери от българския жестов език.

В съвременните изследвания на жестовите езици различните теоретични рамки за анализ на пространството рядко се прилагат изолирано, но разбирането на постулираните от тях процеси остава ключово за адекватното описание на емпиричните данни. Това е особено важно при анализа на слабо изследвани жестови езици като

БЖЕ, за които степента на граматикализация на пространствените средства все още не е ясно установена. Уилям Стоки полага основите на жестовата фонология, формулирайки три структурни параметъра на жестовия знак: конфигурация на ръката, локализация и движение (Stokoe 1960). В неговия модел обаче неутралното жестово пространство – областта пред тялото на жестикулиращия, се третира като единна и недиференцирана фонологична стойност, без да му се приписва вътрешна структура или граматична функция. По-късните изследвания преосмислят това пространство като граматично структурирано, в което дискурсните референти се асоциират с конкретни пространствени позиции.

Първият разгледан аналитичен модел е т.нар. R-локус модел, който разграничава абстрактните референтни индекси като граматични единици от конкретните им пространствени реализации (локуси). В рамките на този модел съгласуването при глаголите се анализира не като морфологична флексия за лице и число, а като фонологична реализация на референтни зависимости в пространството. Прави се разграничение между P-индексите като абстрактни механизми за кодиране на референция и P-локусите като тяхна пространствена реализация (Lillo-Martin, Klima 1990). Този модел е тясно свързан с анализа на посочващите жестове (pointing signs) в жестовите езици, които често функционират като местоимения. Чрез тях се установяват и поддържат референтни локуси в пространството, към които впоследствие се насочват глаголните движения. Тъй като тези посочващи форми могат да изпълняват функцията на аргументи на предиката, те играят ключова роля в изграждането на предикатно-аргументната структура и в реализирането на референтните зависимости. При прономиналните посочващи знаци се наблюдава двучленна система – опозиция между първо и непърво лице, вместо традиционната трилична система. Формите за непърво лице се реализират чрез посочване към пространствен локус, асоцииран с референта, докато формите за първо лице са телесно закотвени и не се разлагат по същия начин (Lillo-Martin, Meier 2011).

По отношение на съгласуващите се глаголи се очертават конкуриращи се интерпретации. Според морфологичния подход на Падън пространствените характеристики на глагола – начална и крайна точка на движението, ориентация на ръката, представляват морфологично съгласуване с аргументите, аналогично на афиксалното съгласуване в говоримите езици. P-локус подходът предлага алтернативен анализ: вместо да разглежда пространственото поведение като морфология, той го интерпретира като фонологична реализация на абстрактни референтни индекси.

Движението на глагола протича от Р-локуса на субекта към Р-локуса на обекта (или с противоположна посока на движение при т.нар. глаголи с обратно съгласуване), като референтните зависимости се кодират чрез пространствената организация на глаголния знак.

Вторият подход, представен в главата, е анализът на менталните пространства, развит от Скот Лидел въз основа на теорията на Жил Фоконие (Fauconnier 1985). В рамките на този модел пространствено модифицираните глаголи не се разглеждат като носители на морфологично съгласуване, а като насочващи глаголи (indicating verbs), чиято функция е да установяват референция към участници, конструирани в рамките на когнитивни пространства (Liddell 1995, 2003).

Лидел оспорва традиционната морфологична интерпретация, като изтъква, че тези глаголи не образуват парадигма и не кодират стабилни граматични признаци като лице или число. Вместо това движението и ориентацията на глагола функционират аналогично на дейктични жестове – насочват вниманието към определени участници в дискурса, без да реализират формално съгласуване (Liddell 2003: 251-258). Същата логика се прилага и към местоименията: тяхната референциална функция не се свежда до абстрактни морфосинтактични категории, а се осъществява чрез индексикално насочване в пространството.

Въз основа на това разграничение Лидел предлага модел с три типа ментални пространствени конструкции. Реалното пространство (Real Space) отразява непосредствената, директно възприемаема среда – референтите се концептуализират като физически налични. Заместващото пространство (Surrogate Space) се активира при смяна на роля (role shifting), когато жестикулиращият представя даден референт като реално присъстващ в пространството и временно влиза в неговата роля, като възпроизвежда неговите действия, гледна точка или поведение. Токен пространството (Token Space) се използва за разполагане на абстрактни представяния на референти, обикновено от трето лице, които не присъстват физически в комуникативната ситуация. За тях се установява пространствен локус, чрез който впоследствие могат да бъдат реферирани и проследявани в дискурса.

И при трите типа пространства конкретната позиция на референта определя посоката на насочване, без това да предполага морфологично кодирани признаци. Лидел подчертава, че не съществува лингвистичен признак, който да идентифицира конкретната пространствена точка, към която е насочен знакът (Liddell 1995: 23). Докато формата на знака е лингвистично фиксирана, посоката е когнитивно обусловена

и градиентна.

В рамките на този модел жестовият език се разглежда като система, в която езиковите и дейктичните механизми взаимодействат. Вместо да се приема наличието на абстрактни граматични локуси, глаголните движения се интерпретират като насочени към концептуализирани референти. По този начин се избягва допускането за безкраен брой пространствени позиции като част от граматиката, като пространството се разбира като когнитивен ресурс за изграждане и проследяване на значение, а не като система от морфологични категории.

ПЕТА ГЛАВА. Теоретичен модел и анотационна методология на изследването

Петата глава представя аналитичната рамка на изследването и анализа на събраните жестови данни. Тя е организирана в четири основни подраздела, в които последователно се очертават основните постановки за предикатно-аргументните отношения в жестовите езици, възприетият в изследването теоретичен модел и неговите възможни ограничения. Представена е и използваната нотационна система, която съчетава утвърдени практики и въведени за целите на анализа означения. В последната част на текста се предлага наблюдение и опит за анализ на конкретни данни от българския жестов език.

В началото се разглежда базовата аргументна структура на глаголните предикати в жестовите езици, като се подчертава, че за разлика от говоримите езици, където тя е сравнително подробно описана, в жестолингвистиката систематичните изследвания в тази област все още са ограничени (Kimmelman 2022). Отбелязва се също, че и за българския жестов език глаголната система и аргументната структура продължават да се изследват активно. Проучванията сочат наличие на основните глаголни класове, установени и в други жестови езици (Лозанова, 2023; Тишева и кол. 2017, 2023, 2025).

Спрямо разгледаните теоретични постановки в настоящото изследване се възприема работна аналитична позиция, при която пространствената ориентация на някои жестове глаголи се разглежда като средство за реализация на аргументната структура, без предварително да се приема, че тя представлява напълно граматикализирано морфологично съгласуване. Условно се използва терминът *съгласуващи се глаголи*, като се подчертава, че наблюдаваната пространствена

модификация често е свързана и със семантиката на глагола, особено при глаголите за трансфер. Наред с това в изследването се прави разграничение между абстрактен Р-индекс като носител на граматична информация и неговата пространствена реализация като Р-локус. Пространството не се разглежда като напълно граматикализирана морфологична система, а като интерфейсен ресурс, чрез който синтактично кодираната референция се материализира в комуникативната ситуация.

Именно върху тази основа се въвежда работната рамка, условно наречена *пространствен синтаксис*. Под това понятие се разбира аналитичен модел, чрез който се описват и систематизират начините, по които пространството участва в изграждането на аргументната структура в БЖЕ. Основното допускане е, че пространството в жестовите езици не е само физическа среда на артикулация, а активен ресурс за граматично и концептуално организиране на изказването. Моделът има интегративен характер и съчетава елементи от генеративната лингвистика, когнитивния подход и описателната традиция, без да се обвързва изцяло с една конкретна теоретична рамка. В рамките на пространствения синтаксис се отчита и ролята на т.нар. ментални пространства, като се проследява как тяхното активиране (напр. реално, токен и заместващо пространство) влияе върху избора на средствата за въвеждане и проследяване на аргументите. По този начин се търси връзка между концептуализацията на референтите и езиковите механизми, чрез които те се реализират в изказването.

Съществен мотив за въвеждането на тази рамка е проблемът, свързан с интерпретацията на Р-локусите. В редица анализи установените пространствени позиции се разглеждат като извънграматични, което не съответства на синтактичния принцип, при който аргументните позиции се реализират чрез езикови единици. В рамките на настоящото изследване се предлага тези пространствени позиции да се разглеждат като интерфейсен ресурс за реализация на аргументите – не като самостоятелни лексикални единици, а като специфичен механизъм, чрез който синтактично кодираната референция се материализира в пространството. В този смисъл се прави опит за въвеждане на аналитично решение, което позволява установените пространствени позиции да бъдат разглеждани като структурно релевантни за аргументната реализация, без да се приема, че те представляват напълно граматикализирани морфологични единици. По този начин се създава възможност за съотнасяне между абстрактното граматично кодиране и неговата пространствена реализация, като пространството се интегрира като функционален компонент на

езиковата структура, а не като външен или вторичен елемент.

В рамките на този модел се проследява как аргументната структура в БЖЕ може да се реализира чрез различни средства: пълнозначни лексикални жестове, дактилиране[4], посочващи жестове към физически присъстващи или концептуализирани референти, както и чрез немануални компоненти като поглед, движение на главата и лицева експресия. По този начин пространственият синтаксис се разбира не само като физическо позициониране, а като начин за концептуално организиране на езиковото съдържание в комуникативната ситуация. Предложеният модел има работен характер и е съобразен с ограниченията на изследването: ограничен емпиричен материал, необходимост от интерпретативна преценка и липса на напълно утвърдена типологична и нотационна рамка за БЖЕ. Поради това пространственият синтаксис не се представя като завършена теория, а като аналитичен инструмент, който да подпомогне наблюдението и описанието на ролята на пространството в реализацията на предикатно-аргументната структура.

В заключение се аргументира и изборът на по-гъвкав, описателно ориентиран подход. Подчертава се, че при слабо проучени жестови езици, какъвто е БЖЕ, строго формалните модели, разработени за добре документирани говорими езици, не винаги са пряко приложими. Затова настоящото изследване поставя акцент върху анализа, основан на реалната езикова употреба, като необходима стъпка към бъдещо по-систематично и формализирано описание на езика.

В следващата част от петата глава се изяснява накратко процесът по анотация на събрания жестов видеоматериал, осъществен чрез софтуера ELAN. Анотационната работа е организирана в два основни етапа и съчетава първична обработка на данните и последващ аналитичен прочит.

В първия етап анотацията е извършена с участието на глух изследовател – Светла Ибришимова, носител на българския жестов език, което е от съществено значение за адекватното разпознаване на значението, вариативността и неръчните компоненти в жестовата продукция. На този етап е възприет смислово ориентиран подход, при който анотационните слоеве са насочени към първичното структуриране и осмисляне на данните, а не към пълна корпусна стандартизация. Този избор е съзнателен и е обусловен от стремежа да се съхрани езиковата интуиция на носителя и да не се изгуби потенциално значима информация. В първичната анотация са

[4] Дактилирането е изписване на думи чрез ръчната азбука (едноръчна или двуръчна) в жестовия език.

използвани няколко основни нива, чрез които се регистрират отделни жестове, устна артикулация, мимика, изреченски единици, както и прояви на пантомима или нетипична неръчна реализация. Вторият етап включва вече аналитични анотационни слоеве, свързани с описанието на типовете глаголи и аргументната структура.

Анотацията на жестовите езици е методологично сложен и дългосрочен процес, като в значителна степен зависи от експертната преценка на анотатора (Johnston 2010). Поради това към момента анотациите се разглеждат като работен етап, който предстои да бъде доразвит и верифициран. Паралелно с това е в процес на изграждане и жестов корпус, в който ще бъдат включени събраните видеоданни и съответните им анотации след окончателната им проверка.

Въвежда се и нотационна система, разработена за целите на настоящото изследване. Тя стъпва върху утвърдени конвенции в жестовата лингвистика, но е адаптирана към задачите на анализа. Чрез нея се описват начините за реализация на аргументната структура, като се отчита разграничението между лексикално изразени аргументи, прономинални форми, референтни локуси и нулева реализация, както и ролята на различните типове пространство (Real Space, Token Space, Surrogate Space). Нотационната система няма претенции за универсалност, а се използва като описателен инструмент за проследяване на закономерности в аргументната реализация и за анализ на пространството като структурен ресурс в рамките на предложения модел на пространствен синтаксис. Представени са част от използваните означения (Таблица_1) и някои от възможните им стойности, които служат като основа за интерпретацията на примерите от БЖЕ, разгледани по-долу.

Таблица_1

ОЗНАЧЕНИЕ	**ОБЯСНЕНИЕ**
RS	Real Space – Реално пространство, включващо присъстващи обекти и референти.

TS	Token Space – Токен абстрактно пространство, в което се установяват локуси за неприсъстващи референти.
R-LOC●	P-локус (плътен кръг) – референт, физически присъстващ в комуникативната сцена.
R-LOC∘	P-локус (празен кръг) – физически отсъстващ референт.
PRO-1, 3sg	Местоименна форма за 1 или 3 л. ед.ч. (насочване на жест).
LS	Lexical sign – Лексикален жест.
FS	Fingerspelling – Дактилирана форма.
Ø	Липсващ/неизразен аргумент.
Vp Vp(n) Vp(b)	Plain verb – несъгласуващ се жест глагол. Neutral plain verb – неутрален несъгласуващ се жест глагол. Body-anchored plain verb – несъгласуващ се жест глагол, свързан с тялото.
Vagr V•agr• Vagr(back)	Agreement verb – съгласуващ се глагол с пространствена модификация. Double agreement verb – жест глагол с двойно съгласуване. Backward verb – жест глагол с обратно съгласуване (началната точка – обект, крайна точка – субект).
b●1-sg→ДАВАМ→○3-sg	Движение на жеста глагол с начална точка от тялото на жестикулиращия към установен локус за неприсъстващ референт.
S/O	Subject – субект/Object – обект.
[±present, ±animate] [±body, ±agr]	Ограничения: присъстващ/неприсъстващ; одушевен/неодушевен референт. Жест глагол, артикулиран спрямо тялото/без връзка с тялото (±body); пространствено маркиране на аргументите чрез движение на жеста глагол (съгласуване)/липса на подобни структурни изменения (±agr).

nm ●	Немануални маркери, съобщително изказване.

Следва анализ на жестови данни, събрани в рамките на проведените теренни изследвания. В представената част са включени примери от изказвания на Мария Грудова, Данка Грудова, Светла Ибришимова, Емилия Вели, Георги Куртев и Румен Караджов. Всички участници са от гр. Бургас и са на възраст между 30 и 60 години. Част от тях са потомствено глухи, а останалите придобиват слухово увреждане в ранна детска възраст и изучават българския жестов език между 5 и 12-годишна възраст. Участниците принадлежат към местната глуха общност и използват БЖЕ като основно езиково средство. Представените примери са извлечени от диалог с жестовия преводач, както и от разкази по избор на глухите информатори.

Изследователската част започва с проучване на жестове глаголи, отнасящи се към класа на несъгласуващите се глаголи (Vp). В рамките на анализа те се разграничават на два подкласа – неутрални (neutral/Vp(n)) и глаголи с фиксирана телесна артикулация (body-anchored/Vp(b)). Въз основа на предварително определени критерии всеки жестов глагол се отнася към съответния подклас

I. Несъгласуващи се неутрални жестове глаголи [Vp(n)]

Пример_1

RS nm ●

R-LOC●: PRO-1sg Vp(n): УЧА LA: PRO-LOC: ТУК + LS: БУРГАС

[АЗ УЧИХ ТУК В БУРГАС]

Пример_2

TS nm ●

LS: Д (ДЕСИСЛАВА) R-LOC∘: PRO-3sg LA: LS: ХОЛАНДИЯ + PRO-LOC: ТАМ
Vp(n): УЧА

[ДЕСИСЛАВА УЧИ В ХОЛАНДИЯ]

Контекст: В **Пример_1** глухата участничка дава информация за своето образование, а в **Пример_2** информаторът разказва за своята племенница.

Структура: Пример_1: Субектът в жестовото изказване се въвежда чрез прономинално посочване към тялото на жестикулиращия (в случая се приема, че се установява референтен локус за 1 л. ед.ч). След него се реализира глаголният предикат и локативен адюнкт, носещ информация за мястото, на което се извършва действието. Изпуска се обектният аргумент, тъй като информацията не е релевантна в рамките на изказването.

Предикатно-аргументна реализация:

Vp(n) (RS) [-body, -agr]; S (R-LOC [+present, +animate]); {LA}
O (Ø [-animate])

Структура: Пример_2: Субектът в жестовото изказване се въвежда чрез едноръчен дактил (буква Д) + изговаряне на името + установяване на локус, който служи за

поддържане на референцията при неприсъстващ референт. Наблюдава се и едновременно изпълнение на немануален маркер – накланяне на главата в посока локуса. След него се реализира локативен адюнкт, носещ информация за мястото, на което се извършва действието. В края на изказването е маркиран глаголният предикат. Изпуска се обектният аргумент, тъй като информацията не е релевантна в рамките на изказването.

Предикатно-аргументна реализация:

Vp(n) (TS) [-body, -agr]; S (LS+R-LOC [-present, +animate]); {LA}
O (Ø [-animate])

Коментар: В Примери_1 и _2 се наблюдава употреба на жеста глагол УЧА, който се съотнася към групата на неутрални несъгласуващи се глаголи. Един от тестовете за определяне на класа на жестовия глагол е промяната на лицето на подлога. Съпоставката между първо и трето лице единствено число показва, че глаголът не променя формата си с цел маркиране на аргументите. Разликата се проявява на ниво пространствена организация: при първо лице се активира реално пространство, а при трето – токен пространство с установяване на локус за неприсъстващ референт. Тези наблюдения показват, че в случая действат ограниченията, характерни за този клас глаголи [-body, -agr] и следните за експлицитните аргументи [±present, +animate].

Изводи:

Въз основа на анализа на конкретни данни могат да бъдат формулирани следните първоначални изводи:

1. Наблюдаваните жестове глаголи (напр. УЧА, ТЪРСЯ, ПРИКЛЮЧВАМ, ЖИВЕЯ, ПАЗАРУВАМ и др.) функционират в разглежданите изказвания като неутрални (несъгласуващи се) глаголи, тъй като не проявяват промяна в структурните си параметри с цел пространствено маркиране на аргументите чрез насочено движение.

2. При условия, при които референтът е физически неприсъстващ [–present, +animate], се наблюдава въвеждане на аргументите чрез установяване на референтен локус в пространството, често в комбинация с лексикален жест или дактилна форма (най-често изписване на име). В тези случаи пространството функционира като средство за материализиране на аргументна позиция.

3. При физически присъстващи референти [+present, +animate] аргументите често се реализират чрез насочване към реалната позиция на субекта или обекта (напр. в 3 л. ед. ч.), като тази пространствена позиция също може да се разглежда като вид локус, въпреки че е обвързан с реалното пространство.

4. При ограничения [-present, -animate] се наблюдава реализиране на лексикален жест в аргументна позиция.

5. Нулева реализация на аргументна позиция се наблюдава при определени условия. При подложната тя е характерна за първо лице, единствено число, при което тялото на жестикулиращия функционира като референтна опора. Друга възможност е при вече въведен в дискурса референт (кореферентност), когато аргументът е дискурсивно достъпен. По отношение на допълнението, нулевата реализация е свързана с ролята на информационната структура, като фактори като топик и фокус имат значение дали аргументът ще бъде експлицитно изразен или ще остане неизразен.

6. По отношение на аргументната структура се наблюдават глаголи, за които би могло да се приеме, че функционират като едноаргументни и двуаргументни, което позволява предварително описание на тяхната валентност в рамките на жестовите изказвания.

7. Семантично разглежданите глаголи принадлежат към различни подтипове – дейности, състояния и резултативни процеси, като общото между тях е липсата на ясно изразена трансферна структура между участниците. Това ги отличава от съгласуващите се глаголи и може да обясни отсъствието на пространствено маркиране на аргументите.

8. В рамките на анализираните конструкции на аргументите могат да бъдат приписани основни семантични роли, като агенс, експериенцер и тема, което би могло да бъде отправна позиция при по-задълбочен анализ на връзката между семантиката на глагола, неговата валентност и начина на пространствена реализация.

II. Несъгласуващи се жестове глаголи, артикулирани спрямо тялото [Vp(b)]

Пример_3

RS nm ●

Ø Vp(b): СПЯ

[АЗ СПЯ]

Контекст: Глухата участничка отговаря на въпрос, свързан с ежедневните ѝ дейности.
Структура: Субектът в жестовото изказване не се реализира експлицитно в изказването. Нулевата реализация на подлога може да бъде мотивирана по два различни начина. От една страна, тя може да бъде дискурсивно лицензирана, тъй като референтът е достатъчно достъпен в контекста и не изисква експлицитно изразяване. От друга страна, тялото запълва позицията на подлога за 1л. ед.ч. Глаголният предикат се причислява към подгрупата на глаголите, свързани с артикулация върху тялото (в случая – в областта на главата). Не се наблюдава пространствена модификация в структурата му за маркиране на аргументите при промяна на лицето на подлога.
Предикатно-аргументна реализация:

Vp(b) (RS) [+body, -agr]; S (Ø [+present, +animate]).

Пример_4

RS nm ●

Ø LS: МНОГО Vp(b): СЪМ ДОВОЛЕН

[МНОГО СЪМ ДОВОЛНА]

Контекст: Глухата участничка отговаря на въпрос, свързан с мнението ѝ относно организирана екскурзия от клуба на СГБ–Бургас.

Структура: Субектът в жестовото изказване не се реализира експлицитно (ролята на тялото за 1 л. ед.ч.). В жестовото изказване предикативното значение се реализира без експлицитен копулативен глагол, какъвто липсва като самостоятелна лексикална единица в много жестови езици, както и за БЖЕ в сегашно време (Тишева и кол. 2017: 102). Прилагателният жест ДОВОЛНА функционира директно като предикат (adjectival predicate), а жестът МНОГО се реализира като степенен адюнкт, който модифицира значението на предиката. Подобни конструкции са характерни за жестовите езици, в които прилагателните могат да функционират директно като предикати без копулативен глагол (Sandler, Lillo-Martin 2006: 77-80).

Предикатно-аргументна реализация:

Vp(b) (RS) [+body, -agr]; S (Ø [+present, +animate]); {A}

Коментар: Наблюдаваните жестови глаголи СПЯ и ДОВОЛЕН СЪМ се причисляват към подкласа на глаголите с фиксирана телесна артикулация (body-anchored verbs) и към по-общата група на несъгласуващите се глаголи. Това се обосновава с липсата на изменения в структурните параметри на жеста при промяна на подложния аргумент, както и с факта, че артикулацията се реализира върху конкретни части от тялото (в областта на главата и гръдния кош). И в двата примера не се наблюдава въвеждане на подложната позиция чрез отделен жест, тъй като тялото функционира като фиксиран

референт за първо лице, единствено число. В този смисъл при разглежданите глаголи са валидни ограниченията [+body, –agr].

Изводи:

Въз основа на анализа на конкретни данни могат да бъдат формулирани следните основни изводи:

1. Наблюдаваните жестове глаголи (напр. СПЯ, МИСЛЯ, ДОВОЛЕН СЪМ, ИСКАМ (ЖЕЛАЯ), СТРАХУВАМ СЕ, ПОЧИВАМ СИ и др.) функционират в разглежданите изказвания като несъгласуващи се глаголи, артикулирани във връзка с тялото. Не проявяват промяна в структурните си параметри с цел пространствено маркиране на аргументите чрез насочено движение на жеста глагол.

2. При условия, при които референтът е физически присъстващ (1 л. ед.ч.) [+present, +animate], подложната позиция се реализира чрез самото тяло на жестикулиращия, което функционира като фиксиран референт. В някои случаи и чрез насочващ жест към тялото на жестикулиращия.

3. При физически присъстващи референти (3 л.) [+present, +animate] аргументите често се реализират чрез насочване към реалната позиция на субекта или обекта, като тази пространствена позиция също може да се разглежда като вид локус, обвързан с реалното пространство.

4. При ограничения [-present, -animate] се наблюдава реализиране на лексикален жест в позицията на аргументите.

5. По отношение на аргументната структура се наблюдават глаголи, за които би могло да се приеме, че функционират като едноаргументни и двуаргументни.

6. При тези глаголи пространството не се използва за установяване на референтни локуси между аргументи, а е тясно свързано с тялото като основна точка на артикулация. То служи за локализиране на състояния и преживявания на субекта и се концептуализира като реално пространство, организирано около тялото като централна референтна точка. При условие [+present, +animate] тялото реализира и подложната позиция (1 л. ед.ч.).

7. По-голямата част от разгледаните глаголи се отнасят към групата на предикатите, обозначаващи състояния или вътрешни преживявания на субекта. Телесно артикулираните глаголи често изразяват вътрешни състояния и преживявания, като жестът се реализира върху части от тялото, концептуализирани като място на

„усещане“ на действието (напр. гърди, глава). Тази иконична мотивация е наблюдавана и в други жестови езици (напр. руския и немския), където тялото функционира като носител на значението. Подложният аргумент обикновено се интерпретира като експериенцер и тези глаголи често са интранзитивни (Kimmelman 2022: 25).

III. Анализ на изказвания, включващи съгласуващи се жестове глаголи [Vagr]

Примерите по-долу илюстрират класа на съгласуващите се глаголи, при които началната и крайната точка на движението маркират аргументните позиции в жестовото изказване. Представени са случаи на двойно [V•agr•] и обратно съгласуване [Vagr(back)].

Пример_5

TS RS nm●

LS: ЕДНО ДЕТЕ R-LOC○: PRO-3sg V•agr•: b●1-sg → ДАВАМ →○3-sg LS: ДРЕХА

[ДАВАМ ДРЕХИ НА ЕДНО ДЕТЕ]

Контекст: Глухият участник разказва за начина, по който помага на познато дете.

Структура: В началото на изказването обектният аргумент се въвежда чрез лексикалния жест ЕДНО ДЕТЕ, последван от установяване на Р-локус за неприсъстващия референт. Двете средства функционират съвместно, като пространственото индексиране поддържа референтната проследимост. След въвеждането на обектната позиция се реализира двойно съгласуващият се глагол ДАВАМ. Началната точка при тялото маркира субекта (АЗ), а движението се насочва към установения предварително локус за ДЕТЕ, с което се реализира съгласуване с обект и се поддържа референцията. В края на изказването се въвежда и вторият обект чрез лексикалния жест ДРЕХА.

Предикатно-аргументна реализация:

V•agr• (RS/TS) [+agr]; S (b● 1-sg → [+present, +animate]);
O (LS [-present, -animate];
O (→ LS + R-LOC○ [-present, +animate].

Пример_6

RS/TS nm ●

LS: СВЕКЪРВА R-LOC●: PRO-1sg Vagr(back): УВАЖАВАМ

[СВЕКЪРВАТА МЕ УВАЖАВА]

Контекст: Глухият участник разказва за отношенията със своята свекърва.

Структура: В началото на изказването субектът се въвежда чрез лексикалния жест СВЕКЪРВА. Особено внимание заслужава пространствената позиция на неговата артикулация – леко встрани от тялото на жестикулиращия, с което се установява съответният референтен локус. Следва насочване на жест към тялото за 1 л. ед. ч., което кодира позицията на обектния аргумент (МЕ/МЕН). По този начин още в началната част на изказването се разпределят референтните позиции в жестовото пространство. В крайната позиция се реализира и глаголният жест УВАЖАВАМ, чиято траектория на движение започва от позицията на обекта (МЕ) и се насочва към предварително установения локус за субекта (СВЕКЪРВА). Наблюдаваният пример представлява типична реализация на съгласуващ се глагол, но с обратна посока на съгласуване – от установен локус за присъстващ референт в ролята на обект към позицията на неприсъстващ референт в ролята на субект.

Предикатно-аргументна реализация:

Vagr(back) (RS/TS) [+agr]; S (→R-LOC○3-sg [-present, +animate]);
O (b●1-sg→ [+present, +animate].

Изводи:

Въз основа на анализа на конкретни данни могат да бъдат формулирани следните първоначални изводи:

1. Наблюдаваните жестове глаголи (напр. ДАВАМ, УВАЖАВАМ, КАЗВАМ, ГЛЕДАМ и др.) функционират в разглежданите изказвания като съгласуващи се глаголи. Проявяват изменение в структурните си параметри чрез насочено движение на жеста, с което пространствено маркират аргументите [+agr].

2. При условия, при които референтът е физически присъстващ (1 л. ед.ч.) [+present, +animate], подложната позиция се реализира чрез позицията на тялото на субекта. В някои случаи и чрез насочващ жест към референта, който се продуцира извън глаголната форма и се фиксира референтен локус.

3. При физически присъстващи референти (3 л.) [+present, +animate] аргументите

се реализират чрез насочване към реалната позиция на субекта или обекта, независимо където се намират те физически.

4. При ограничения [-present, -animate] се наблюдава реализиране на лексикален жест в позицията на аргумент.

5. При ограничения [-present, +animate] се наблюдава реализиране на лексикален жест в позицията на аргумент, както и комбинация от лексикален жест и референтен локус.

6. По отношение на аргументната структура се наблюдават глаголи, за които би могло да се приеме, че функционират като двуаргументни и триаргументни.

7. При съгласуващите се глаголи пространството функционира като основно средство за установяване на референтни зависимости между аргументите чрез насоченото движение на жеста. Началната и крайната точка на траекторията маркират съответните аргументни позиции, като при физически присъстващи референти пространствените позиции директно управляват насочеността на глагола. Наблюдава се взаимодействие между реалното и токен пространството, при което референтите могат да бъдат както физически налични, така и предварително установени чрез локуси. Това смесване мотивира гъвкавата употреба на пространството като ресурс за реализиране и проследяване на аргументната структура.

8. По-голямата част от разгледаните съгласуващи се глаголи се отнасят към семантичния клас на глаголите за трансфер, което предполага наличие на поне два аргумента и насочено отношение между тях. Това се отразява във формата на жеста, при който движението и неговата траектория иконично представят прехвърлянето между участниците. При т.нар. регулярни случаи на съгласуване началната и крайната точка на движението съответстват на източник и цел. Особен случай представляват т.нар. глаголи с обратно съгласуване, при които тази посока е обърната. Именно те се разглеждат като един от факторите, които поставят под въпрос морфологичния подход. Съответно могат да се реализират семантични роли като агенс (източник), тема, реципиент (цел), които се кодират чрез пространствената организация на жеста.

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

В настоящото изследване са разгледани и анализирани ключови методологични аспекти на теренната работа при изследването на жестови езици. Теренната методология е представена, тъй като се приема за съществено спазването на основни

етични и законови принципи, които да гарантират сигурността и доверието на участващите глухи лица. Обсъдени са основни етапи в развитието на научните представи за ЖЕ – от възприемането им като неграматични системи до утвърждаването им като пълноценни обекти на лингвистично изследване. В този контекст българският жестов език, официално признат през 2021 г., се превръща в обект на нарастващ научен интерес, като изследванията върху него в различни направления значително се разширяват. Настоящата разработка се вписва в този процес и има за цел да допринесе към неговото по-нататъшно описание и анализ.

Изследването на жестовите езици се характеризира със значителни методологични предизвикателства, което налага анализ, основан на реалната езикова употреба. Това е обусловено както от динамичния характер на езика, така и от ограниченията в наличните корпусни ресурси и стандартизирани описания. В тази връзка в настоящото изследване е поставен акцент върху теренната работа и върху включването на глухи носители на езика като активни участници в изследователския процес.

В резултат на проведеното проучване е предложена работна аналитична рамка, наречена *пространствен синтаксис*, чрез която се описват някои от начините, по които пространството участва в реализирането на аргументната структура в българския жестов език. На този етап, при работа с ограничен емпиричен материал, анализът представлява опит за въвеждане на аналитичен модел, който демонстрира възможността за системно описание на взаимодействието между глаголната форма, пространствената организация и референцията.

Фокусът върху предикатно-аргументната структура се оказва особено продуктивен, тъй като позволява да се проследи ролята на пространството като ключов ресурс за изразяване на граматични и дискурсивни отношения. Заложените цели на изследването могат да се считат за постигнати, а формулираните задачи – в значителна степен изпълнени. В същото време, като естествено продължение на настоящата работа, се очертават следните насоки за бъдещи изследвания:

1. Анотиране и последващ анализ на неизследваните до момента жестови данни, с активното участие на глухия изследовател;
2. Доразработване и разширяване на жестовия корпус с цел обединяване на събраните материали;
3. Верификация на анотациите и анализа чрез включване на трето независимо лице;

4. Преглед и проверка на вече извлечените и първоначално класифицирани жестове глаголи в предходни изследвания върху БЖЕ;

5. Систематизиране на социолингвистичната информация за участниците и нейното по-подробно представяне;

6. Задълбочено изследване на немануалните маркери (лицева експресия, поглед, позиция и движение на тялото) като ключови носители на граматична, семантична и прагматична информация, с оглед на тяхната роля в маркирането на синтактични отношения, информационна структура и дискурсивни функции;

7. Разглеждане на иконичността в жестовите езици, включително нейните прояви в лексиката и граматиката, ролята ѝ при класификаторните конструкции и пространственото моделиране.

Жестовият език се реализира чрез взаимодействие на различни нива на изразяване, които се припокриват и взаимно се уточняват, поради което неговият анализ изисква поетапен, дългосрочен и комплексен подход.

Проведеното изследване представлява цялостен опит за проследяване и осмисляне на процеса по изследване на жестов език – от организирането и реализирането на теренната работа до анотирането и анализа на емпирични данни от българския жестов език. Основният фокус е поставен върху наблюдението на езика в неговата естествена комуникативна среда, като се цели създаване на условия, максимално близки до спонтанната жестова продукция.

В същото време изследването представлява и опит за по-дълбоко опознаване на живота, културата и общностните практики на глухите хора в България, което е неразделна част от разбирането на самия език и неговата употреба. Наред с това, разработката поставя акцент върху значимостта на темите, свързани с българския жестов език, глухотата и глухата общност, като насочва вниманието към необходимостта те да бъдат разпознавани като естествена и видима част от по-широкия социален и културен контекст. Темата за българския жестов език и глухата общност все по-ясно се утвърждава като част от съвременната социална реалност и изисква активна ангажираност. Необходимостта от нейното осмисляне е свързана не само с научния интерес, но и с реални обществени потребности – подобряване на достъпа до образование, създаване на адекватна професионална среда и преодоляване на комуникационните бариери, които често водят до изолация. В този смисъл усилията, насочени към изследването и популяризирането на българския жестов език, са свързани и с по-широката цел за пълноценно включване на глухите хора в обществения живот.

НАУЧНИ ПРИНОСИ НА ДИСЕРТАЦИОННИЯ ТРУД

1. Разработена е методологична основа за събиране на емпирични данни при изследвания върху българския жестов език, като са подбрани и апробирани подходящи стимули за целите на проучването. Проведени са теренни изследвания с глухи лица от гр. Бургас и гр. Монтана. В рамките на теренната работа са идентифицирани и добри, и проблематични практики, както и редица практически уроци, свързани с организацията на изследователския процес, взаимодействието с участниците и спецификата на социалните отношения в общността.
2. При събирането и интерпретацията на емпиричните данни в изследването са приложени натрупаните практически умения за използване и анализ на българския жестов език.
3. Сформиран е бимодален изследователски екип, включващ глух анотатор, жестов преводач и чуващ изследовател, което подпомага по-точното събиране, анотиране и интерпретиране на жестовите данни.
4. В процес на разработване е корпус от жестови данни, създаван съвместно с научния ръководител, който има за цел да обедини и систематизира събраните в рамките на изследването жестови материали.
5. Проучен е широк кръг научни източници, свързани с изследванията върху жестовите езици, което позволява оформянето на възможно най-пълно представяне на теоретичните постановки и научните разработки, релевантни за настоящото изследване.
6. Направен е опит за въвеждане на работна аналитична рамка, обозначена като *пространствен синтаксис*, чрез която се разглежда предикатно-аргументната структура в жестовите изказвания от гледна точка на синтактико-пространствен модел. Този подход се възприема като предварителна аналитична перспектива, доколкото на настоящия етап наличните данни не позволяват категоричното възприемане на една конкретна теоретична интерпретация.
7. Разработена е нотационна система, която съчетава утвърдени стандарти за запис на жестови данни и въвежда допълнителни обозначения, съобразени със спецификата на анализирания материал. Анализът се основава на данни, извлечени от реална употреба на българския жестов език.

8. Направен е първи опит за изследване на предикатно-аргументните отношения в българския жестов език през призмата на пространствените зависимости в жестовото изказване.
9. Въз основа на анализираните данни е направен опит за систематизация на глаголите в българския жестов език от гледна точка на техните семантични характеристики и на начина, по който участват в реализирането на предикатно-аргументните отношения, както и за изясняване на езиковите средства, чрез които аргументите могат да бъдат реализирани в жестовото изказване.

СПИСЪК НА ПУБЛИКАЦИИТЕ ПО ТЕМАТА НА ДИСЕРТАЦИОННИЯ ТРУД

1. Ролята на иконичността при изучаването на български език като чужд. – В: *Дзяло (е-списание в областта на хуманитаристиката X-XXI век)*, 2024, бр. 28, год. XII.

https://www.abcdar.com/magazine/XXVIII/Dzl_2024_br28_13_Maya_Yosifova_Rolia ta_na_ikonichnostta_za_izuchavane_bg_ezik.pdf

2. Езикът в пространството. – В: *Дзяло (е-списание в областта на хуманитаристиката X-XXI век)*, 2024, бр. 28, год. XII.

https://www.abcdar.com/magazine/XXVIII/Dzl_2024_br28_19_Maya_Yosifova_Ezik ut_v_prostranstvoto.pdf

3. Теренно изследване на българския жестов език: етапи и резултати. – В: *Дзяло (е-списание в областта на хуманитаристиката X-XXI век)*, 2025, бр. 32, год. XIII, (в съавторство със Светла Ибришимова).

https://www.abcdar.com/magazine/XXXII/Dzl_2025_br32_18b_Maya_Yosifova_Svet la_Ibrishimova_Terenno_izsledvane_na_bg_jestov_ezik.pdf

4. Концептуален модел на уеб-базиран речник на българския жестов език. – В: *Дзяло (е-списание в областта на хуманитаристиката X-XXI век)*, 2025, бр. 32A, год. XIII.

https://www.abcdar.com/magazine/XXXIIA/Dzl_2025_br32A_05_Maya_Josifova_M odel_web_basiran_rechnik_na_bg_jestov_ezik.pdf

5. Spatial Syntax/Пространствен синтаксис. – In: *Proudy*. LITERÁRNÍ ČASOPIS STŘEDOEVROPSKÉHO CENTRA SLOVANSKÝCH STUDIÍ A ÚSTAVU SLAVISTIKY FF MU, електронно издание (ISSN 1804-7246), (представен е пълният текст на статията, която е в процес на публикуване).

БИБЛИОГРАФИЯ
НА ИЗПОЛЗВАНАТА В АВТОРЕФЕРАТА ЛИТЕРАТУРА

Бояджиев, Куцаров, Пенчев 1999: Бояджиев, Т., Куцаров, И., Пенчев, Й. *Съвременен български език*. София: ИК „Петър Берон“, 1999.

Йосифова, Ибришимова 2025: Йосифова, М., Св., Ибришимова. Теренно изследване на българския жестов език: етапи и резултати. *– Дзяло (е- списание в областта на хуманитаристиката X-XXI век)*, бр. 28, год. XII, 2024.

Куцаров 2007: Куцаров, И. *Теоретична граматика на българския език. Морфология*. Пловдив: УИ „Паисий Хилендарски“, 2007.

Лозанова 2015: Лозанова, Сл. *Семиотични аспекти на вербално-жестовия билингвизъм при деца с увреден слух*. Автореферат на дисертация. София: НБУ, 2015.

Лозанова 2023: Лозанова, Сл. *Семиотични аспекти на бимодалния билингвизъм. Анализ на българския жестов език*. София: Университетско издателство „Св. Климент Охридски”, 2023.

Лозанова, Стоянова 2023: Лозанова, Сл., Ив. Стоянова. *Наръчник. Развитие на умения за лингвистичен анализ на жестов език. Адаптиран за глухи изследователи*. Институт „Науки за глухите хора“, 2023.

Тишева и кол. 2017: Тишева, Й, Г. Дачева, Кр. Алексова, Ю. Стоянова, Вл. Жобов, В. Христова, (експерти). *Теоретично описание на граматиката на българския жестов език*. София: МОН, 2017.

Тишева, Алексова 2023: Тишева, Й., Кр. Алексова. *Теоретично описание на граматиката на българския жестов език (втора част)*. София: МОН, 2023.

Тишева, Алексова 2023: Тишева, Й., Кр. Алексова. *Теоретично описание на граматиката на българския жестов език (трета част)*. София: МОН, 2023.

Тишева, Алексова 2025: Тишева, Й., Кр. Алексова. *Теоретично описание на граматиката на българския жестов език (четвърта част)*. София: МОН, 2025

Chafe 1975: Chafe, W. L. (Director). *The pear film* [Film]. University of California, Berkeley, 1975.

Crasborn 2010: Crasborn, O. *The Sign Linguistics Corpora Network: Towards Standards for Signed Language Resources.* – In: Proceedings of the Seventh International Conference on Language Resources and Evaluation (LREC 2010). Valletta, Malta: European Language Resources Association (ELRA), 2010.

Crasborn, Zwitserlood 2008: Crasborn, O., Zwitserlood, I. *The Corpus NGT: An online corpus for professionals and laymen*. – In: O. A. Crasborn, T. Hanke, E. Efthimiou, I. Zwitserlood, & E. Thoutenhoofd (Eds.), Construction and Exploitation of Sign Language Corpora (3rd Workshop on the Representation and Processing of Sign Languages, pp. 44–49). Paris: ELRA, 2008.

Davies et al. 1990-1995: Davies, J. H., J. Birkin, P. Weiland. (Directors). *Mr. Bean* [TVseries]. Thames Television (1990–1992), Central Independent Television (1993-1995). United Kingdom: ITV, 1990-1995.

Dikyuva et al. 2012: Dikyuva, H., D. Escobedo, Cesar, E.,Sibaji. P., Zeshan, U. Working with village sign language communities: Deaf fieldwork researchers in professional dialogue. – In: *Zeshan, Ulrike & de Vos, Connie (eds.). Sign Languages in Village Communities: Anthropological and Linguistic Insights*. Berlin/Boston: De Gruyter Mouton, 313–404, 2012.

Fauconnier 1985: Fauconnier, G. Mental Spaces: *Aspects of Meaning Construction in Natural Languages*. Cambridge, Mass. [u.a.]: MIT Press, 1985.

Freleng 1950: Freleng, F. *Canary Row* [Анимационен късометражен филм]. Warner Brothers, 1950.

Janis 1995: Janis, W. D. *Morphosyntax of the ASL verb phrase*. Doctoral dissertation, State University of New York at Buffalo, 1995.

Johnston 2010: Johnston, T. From archive to corpus: Transcription and annotation in the creation of signed language corpora. – *International Journal of Corpus Linguistics*, 15(1), 104–131, 2010.

Kimmelman 2014: Kimmelman, V. *Information Structure in Russian Sign Language and Sign Language of the Netherlands.* PhD dissertation, University of Amsterdam, 2014.

Kimmelman 2022: Kimmelman, V. Argument structure in sign languages. – *Annual Review of Linguistics*, 8(1), 219–239, 2022.

Klima, Bellugi 1979: Klima, E., Bellugi, U. *The Signs of Language*. Cambridge, MA: Harvard University Press, 1979.

Kopf et al. 2025: Kopf, M., M. Schulder, T. Hanke. *Data Collection Tasks. The Sign Language Dataset Compendium*, v1.4.0. University of Hamburg, 2025.

Liddell 1995: Liddell, S. Real, Surrogate and Token Space: Grammatical Consequences in ASL. – In: Karen Emmorey & Judy Reilly (eds.), *Language, Gesture, and Space*, 19–41. Hillsdale, NJ: Lawrence Erlbaum Associates, 1995.

Liddell 2003: Liddell, S. *Grammar, Gesture, and Meaning in American Sign Language*. Cambridge: Cambridge University Press, 2003.

Lillo-Martin, Klima 1990: Lillo-Martin, D., Klima, E. Pointing out differences: ASL pronouns in syntactic theory. – In: Susan D. Fischer & Patricia Siple (eds.), *Theoretical Issues in Sign Language Research, Vol. 1: Linguistics*, 191–210. Chicago: University of Chicago Press, 1990.

Lillo-Martin, Meier 2011: Lillo-Martin, D., Meier, R. P. On the linguistic status of 'agreement' in sign languages. – In: *Theoretical Linguistics*, 37(3–4), 95–141, 2011.

Matthews 1991: Matthews, P. *Morphology*. Cambridge: Cambridge University Press, 1991.

Mayer 1969: Mayer, M. *Frog, where are you?* New York: Dial Press, 1969.

Müller de Quadros 2008: Müller de Quadros, R., Quer, J. Back to back(wards) and moving on: On agreement, auxiliaries and verb classes in sign languages. – In: *Sign Language & Linguistics*, 11(2), 289–311, 2008.

Nishio et al. 2010: Nishio, R., E. S. Hong, S. König, R. Konrad, R. Langer, G. Hanke and C. Rathmann. *Elicitation methods in the DGS (German Sign Language) Corpus Project*. – In: Proceedings of the 4th Workshop on the Representation and Processing of Sign Languages: Corpora and Sign Language Technologies, 178–185, LREC 2010.

Nyst 2015: Nyst, V. Sign Language Fieldwork. – In: *Research Methods in Sign Language Studies: A Practical Guide*. Malden, MA and Oxford: Wiley-Blackwell, 105-122, 2015.

Padden 1983: Padden, C. *Interaction of Morphology and Syntax in American Sign Language*. PhD dissertation, University of California, San Diego, 1983.

Padden 1988: Padden, C. *Interaction of Morphology and Syntax in American Sign Language*. New York/London: Garland, 1988.

Palfreyman 2022: Palfreyman, N. Managing Sign Language Data from Fieldwork. – In: *The Open Handbook of Linguistic Data Management*, Cambridge, MA: MIT Press, 267–276, 2022.

Sandler, Lillo-Martin 2006: Sandler, W., Lillo-Martin, D. *Sign Language and Linguistic Universals*. Cambridge: Cambridge University Press, 2006.

Schembri 2008: Schembri, A. Sociolinguistic considerations in the documentation of signed

languages. – In: *Sociolinguistics and Language Documentation*. London: SOAS, 63–76, 2008.

Schembri et al. 2018: Schembri, A., Cormier, K., Fenlon, J. Indicating verbs as typologically unique constructions: Reconsidering verb agreement in sign languages. – *Glossa: A Journal of General Linguistics*, 3(1), 89, 2018.

Schembri 2019: Schembri, A. *Making visual language data and methods transparent in sign language linguistics*. Presentation, University of Birmingham, UK, 2019.

Stokoe 1960: Stokoe, W. C. *Sign Language Structure*. Buffalo: University of Buffalo, 1960.

Stokoe et al. 1965: Stokoe, W., Casterline, D. C., Croneberg, C. G. *A dictionary of American Sign Language on linguistic principles*. Silver Spring, MD: Linstok Press, 1965.

Stokoe 1972: Stokoe, W. C. Semiotics and human sign languages. – *Current Trends in Linguistics*, 12, 23–47, 1972.

Wilkinson, Stewart 2013: Wilkinson, E., Stewart, J. *Pear Story Narratives in American Sign Language: A Distributional Analysis of Disfluency Types* [Poster]. 11th Theoretical Issues in Sign Language Research (TISLR 11), DCAL–UCL, London; subsequently presented at the International Conference on Multilingualism, McGill University, Montreal, 2013.

Zwitserlood 2003: Zwitserlood, I. *Classifying Hand Configurations in Nederlandse Gebarentaal (Sign Language of the Netherlands)*. Utrecht, Neth.: LOT, 2003.