

0-734029 - 1

РОССИЙСКАЯ АКАДЕМИЯ НАУК
СИБИРСКОЕ ОТДЕЛЕНИЕ
ОБЪЕДИНЕННЫЙ ИНСТИТУТ ИСТОРИИ, ФИЛОЛОГИИ И ФИЛОСОФИИ
ИНСТИТУТ ФИЛОЛОГИИ

На правах рукописи

ШИЛОВА Валентина Владимировна

**СИСТЕМА ПРОСТРАНСТВЕННЫХ МОДЕЛЕЙ
ЭЛЕМЕНТАРНЫХ ПРОСТЫХ ПРЕДЛОЖЕНИЙ
В НЕНЕЦКОМ ЯЗЫКЕ**

(сопоставление тундрового и лесного диалектов
с языками других семей)

Специальность 10.02.20

“Сравнительно-историческое, типологическое
и сопоставительное языкознание”

АВТОРЕФЕРАТ

диссертации на соискание ученой степени
кандидата филологических наук

Новосибирск – 2002

Работа выполнена в Секторе языков народов Сибири Института филологии ОИИФиФ СО РАН.

- Научный руководитель: кандидат филологических наук,
доцент Кошкарёва Наталья Борисовна
- Официальные оппоненты: доктор филологических наук,
профессор Кузнецова Ариадна Ивановна
- кандидат филологических наук
Якушко Галина Томовна
- Ведущая организация: кафедра уральских языков и методики их преподавания Института народов Севера
Российского государственного педагогического университета им. А.И. Герцена

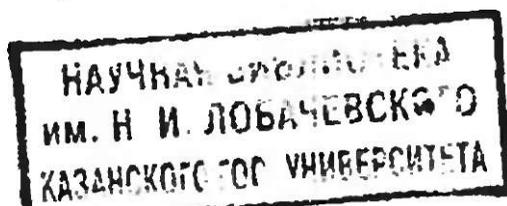
Защита состоится «17» декабря 2002 г. в 16.00 на заседании диссертационного совета К 003.040.01 по защитам диссертаций на соискание ученой степени кандидата филологических наук по специальности 10.02.20 «Сравнительно-историческое, типологическое и сопоставительное языкознание» при Институте филологии СО РАН по адресу: 630090, г. Новосибирск, пр. Академика Лаврентьева, 17; тел. (3832) 34-34-69.

С диссертацией можно ознакомиться в библиотеке Объединенного института истории, филологии и философии СО РАН по адресу: 630090, г. Новосибирск, ул. Николаева, 8, или на сайте Института филологии ОИИФиФ СО РАН: philology.nsc.ru/win/paper/.

Автореферат разослан «15» ноября 2002 г.

Ученый секретарь
диссертационного совета
кандидат филологических наук

Мальцева А.А.



Данная работа посвящена моделированию элементарных простых предложений (ЭПП) пространственной семантики в ненецком языке.

Цель настоящего исследования – выявление и систематизация пространственных моделей (далее ПМ) в ненецком языке, а также сопоставление ПМ, во-первых, лесного и тундрового диалектов ненецкого языка, а во-вторых, ПМ ненецкого языка с ПМ других урало-алтайских языков (хантыйский, шорский и эвенкийский). Выбор языков для сравнения обусловлен наличием работ, выполненных в рамках модельного подхода к изучению синтаксиса простого предложения.

Для достижения этой цели было необходимо решить следующие задачи:

1. Выявить ПМ ненецкого языка и описать их особенности.
2. Систематизировать выявленные ПМ: установить основные классы моделей, выявить их дифференциальные признаки, определить иерархические отношения между классом моделей, моделью, структурными и семантическими вариантами моделей.
3. Определить границы структурного и семантического варьирования ПМ для каждого класса моделей.
4. Описать средства выражения пространственных отношений.
5. Выявить и описать пространственные глаголы в двух диалектах ненецкого языка – лесном и тундровом. При помощи статистического анализа выяснить, как связаны между собой лексико-семантические группы глаголов и типы формируемых ими ПМ.
6. Определить, существует ли закономерное соотношение между классами моделей и средствами их формирования.
7. Сопоставить ПМ тундрового и лесного диалектов ненецкого языка между собой, а также модели ненецкого языка с ПМ хантыйского, шорского и эвенкийского языков.

Положения, выносимые на защиту:

1. ПМ ненецкого языка представлены тремя блоками: 1) статические ПМ; 2) динамические модели; 3) модели локализуемого движения (таблицы 1, 2). Статические и динамические модели различаются, во-первых, по семантике предиката, отражающего статику или динамику действия, во-вторых, по типу локализатора: в статических моделях локализатор характеризует существование и местонахождение, в динамических – перемещение субъекта или объекта. Модели локализуемого движения представляют собой отдельный класс, так как они формируются при помощи статического локализатора и динамического глагольного предиката.

2. Статические ПМ представлены бытийно-локативными моделями и моделями обладания. Основанием для противопоставления этих моделей

является их типовое значение: существование или местонахождение предмета в точке пространства, с одной стороны, и существование предмета в сфере субъекта-посессора, с другой.

Бытийно-локативные модели подразделяются на три группы: бытийные, бытийно-перцептивные и локативные модели. Основанием для их разграничения является тип пропозиции. В бытийных утверждается существование субъекта, в локативных – его местонахождение. Бытийно-перцептивные модели описывают ситуацию появления или исчезновения субъекта из поля зрения действующего лица.

Модели движения включают: 1) модели, характеризующие путь перемещения; 2) модели движения, ориентированного относительно объекта; 3) модели с инструментом, под которым мы понимаем *средство перемещения* субъекта при перемещении.

В зависимости от типа локализатора модели первого класса подразделяются на: а) адлокативные модели, характеризующие конечный пункт перемещения, б) делокативные модели, характеризующие начальный пункт перемещения, в) транслокативные модели, указывающие на трассу перемещения.

Класс моделей движения, ориентированного относительно объекта, включает четыре модели: преодоления пространства, полного охвата пространства, движения по дуге, движения вверх по реке. Особенностью данного класса моделей является способ выражения пространственного ориентира: при помощи имени в форме винительного падежа.

Модели локализуемого движения представлены двумя группами: 1) модели движения, ориентированного относительно статического объекта, и 2) модели движения, ориентированного относительно динамического объекта.

Дальнейшая классификация моделей внутри каждого класса происходит с опорой на семантику локализатора. Так, например, некаузативные локативные модели включают дейктическую, инэссивную, субэссивную, суперэссивную и апудэссивную модели.

3. По признаку наличия / отсутствия объекта каузации в рамках локативных моделей и моделей, описывающих путь перемещения, противопоставляются друг другу каузативные и некаузативные модели.

4. ПМ обладают структурными и семантическими вариантами. Структурные варианты ПМ обусловлены способом выражения локализатора (падежная форма имени, субстантивно-последложное сочетание, наречие, имплицитный способ выражения: через семантику глагола), семантические варианты ПМ выделяются с опорой на семантику компонентов, входящих в модель.

5. В ненецком языке одним из основных средств выражения пространственных отношений являются пространственные глаголы. Мы выявили *тундр.* 150 и *лесн.* 109 глаголов, формирующих пространственные конструкции.

Пространственные глаголы ненецкого языка определяют главным образом типовую семантику ПМ, характеризуя каузативное перемещение, некаузативное перемещение, местонахождение и т.д.

6. Другими средствами выражения пространственных отношений являются: а) пространственные падежи: дательно-направительный, местно-творительный, продольный, исходный, в редких случаях родительный; б) послелого и в) наречия.

Пространственные падежи ненецкого языка участвуют главным образом в выражении типовой семантики моделей. Так, например, дательно-направительный падеж определяет направительный характер локализатора адлокативных моделей.

Послелого ненецкого языка являются основным средством выражения конкретных пространственных отношений, таких как местонахождение *под* чем-либо, *на поверхности* чего-либо, *около* чего-либо и т.д., и тем самым обуславливают существование разветвленной системы ПМ.

Наречия принимают участие главным образом в формировании дейктических моделей, характеризующих локализацию субъекта или объекта относительно действующего лица.

7. Различия между ПМ лесного и тундрового диалектов касаются главным образом семантического варьирования моделей.

8. Дифференциация систем ПМ ненецкого, хантыйского, эвенкийского и шорского языков обусловлена разным структурно-семантическим наполнением конструкций со значением обладания и помещения.

Материалом для данного исследования послужила выборка примеров на тундровом и лесном диалектах ненецкого языка объемом около 4 500 фраз. Источником примеров являются произведения ненецкого фольклора, а также грамматики, словари, учебные пособия.

По лесному диалекту ненецкого языка использовались полевые материалы – анкеты, тексты, диалоги, полученные в экспедициях 2000-2002 гг. в пос. Варьёган Нижневартовского района Тюменской области, в пос. Тарко-Сале, пос. Харампур, стойбища Военто и Медвежья гора Ямало-Ненецкого автономного округа.¹

¹ Работа выполнена при поддержке РГНФ (грант № 01-04-273а) и Президиума СО РАН (экспедиционные гранты 2000 – 2002 гг.).

Методы и методики. Основной метод исследования – метод моделирования предложений с применением разнообразных методик лингвистического исследования: сравнительно-сопоставительный анализ и сопоставительно-типологический анализ, структурно-семантический анализ, компонентный анализ, статистический анализ, методика лингвистического описания.

Теоретические предпосылки исследования. Метод моделирования разрабатывается в отечественной лингвистике начиная с 50-х гг. XX в. и применительно к русскому языку представлен в трудах Т. П. Ломтева, Н. Ю. Шведовой, В. А. Белошапковой, Г. А. Золотовой, М. В. Всеволодовой и др. Он был успешно применен и развит при описании фрагментов синтаксиса простого предложения некоторых языков народов Сибири, например, хантыйского [Соловар 1992], шорского [Телякова 1994; Невская 1997], мансийского [Якушко 1997], тувинского [Сагаан 1998], хакасского [Чугунекова 1998], эвенского [Мальчуков 1999], эвенкийского [Самойлова 2002]. Сущность метода моделирования ЭПП заключается в том, чтобы извлечь из речевых реализаций образцы, или модели, по которым строятся высказывания. Знание принципа построения предложений является функционально важным с точки зрения изучения и описания языка: модельный подход к изучению предложений позволяет представить предложение как эмическую сущность.

По определению М. И. Черемисиной, модели представляют собой образцы синтаксических конструкций, соотнесенных с некоторыми обобщенными ситуациями действительности и служащих их знаками. Формальная сторона моделей отражена в виде структурных схем, семантическая представлена пропозицией.

Научная новизна исследования обусловлена тем, что настоящая работа является первой попыткой моделирования пространственных предложений в ненецком языке. Кроме того, материалы по синтаксису лесного диалекта ненецкого языка вводятся в научный оборот впервые.

Актуальность темы исследования определяется тем, что ПМ занимают центральное место среди других моделей элементарных простых предложений ненецкого языка, поскольку передают такие важные с коммуникативной точки зрения отношения, как отношения существования, местонахождения, перемещения объекта или субъекта в пространстве. На основе пространственных конструкций формируются конструкции с другими обстоятельственными отношениями, например, временные и причинные.

Практическое применение работы. Результаты исследования могут быть использованы при написании академической грамматики ненецкого

языка, а также школьных и вузовских учебников. Наиболее актуальным это является для лесного диалекта ненецкого языка, по которому в настоящее время учебных пособий не существует. Настоящее исследование также может послужить материалом для создания грамматики лесного диалекта ненецкого языка, в частности, для описания синтаксиса. Собранный лексический материал поможет дополнить имеющийся словарь по лесному диалекту ненецкого языка. Материалы исследования могут использоваться при типологическом описании моделей предложения в языках разных семей.

Апробация работы. Основные положения исследования докладывались на Международных научных студенческих конференциях (Новосибирск, 1997 – 1998), конференциях молодых ученых Института филологии ОИИФиФ СО РАН (Новосибирск, 1999 – 2001 гг.), на конференциях «Языки народов Сибири и сопредельных регионов» (Новосибирск, 2000 – 2001 гг.), Международной студенческой конференции IFUSCO (г. Таллин, 2000 г.), на Международных конференциях «XXII Дульзоновские чтения» и «XXIII Дульзоновские чтения» (г. Томск, 2000 и 2002 гг.), на I-м Международном симпозиуме по синтаксису ненецкого языка (г. Хельсинки, 2001 г.). Основные положения диссертации отражены в восьми публикациях.

Структура работы. Работа состоит из введения, трёх глав, заключения и девяти приложений.

В первой главе «Теоретические предпосылки построения системы пространственных моделей ненецкого языка» представлен краткий очерк истории изучения теории моделирования предложений, вводятся основные термины, используемые в работе, описываются типы пространственных отношений, которые являются функционально важными при систематизации ПМ, а также рассматриваются характерные для ненецкого языка способы размещения фигуры в пространстве.

Предложение является основной синтаксической единицей и как единица языка характеризуется неразрывностью плана выражения и плана содержания. В отличие от высказывания или фразы, предложение как онтологическая единица недоступно непосредственному восприятию, поэтому оно отображается в виде модели. В концепции новосибирской синтаксической школы модель понимается как двусторонняя языковая сущность: «план ее выражения есть структурная схема, план ее содержания есть пропозиция (событие, ситуация, положение дел)» [Серээдар, Скрибник, Черемисина 1996: 7].

В ПМ представлены следующие типы предикатов: *экзистенциальные* (бытийные глаголы) и предикаты *перемещения*: акциональные (глаголы

удаления, помещения и перемещения объекта) и неакциональные (глаголы субъектного перемещения).

Субъектные актанты представлены четырьмя типами: 1) *агенс* – исполнитель действия в моделях движения; 2) *посессор* – субъект обладания в моделях обладания; 3) *эксисциенс* – субъект существования в бытийно-локативных моделях; 4) *каузатор* – лицо, приводящее в движение другое лицо или объект; выступает в качестве субъекта каузативных моделей движения, моделей помещения и удаления объекта. Объектные актанты представлены следующими типами: 1) *объект-локатив* указывает на место, охватываемое движением, представлен в модели полного охвата пространства; 2) *объект-циркумлокатив* указывает на место, которое огибается субъектом, представлен в модели движения, совершаемого по дуге; 3) *преодолеваемый объект* представлен в моделях преодоления определенного пространства – участка трассы или предмета; 4) *объект-каузатив* указывает на предмет перемещения, помещения или удаления и представлен в каузативных моделях движения; 5) инструмент, под которым мы будем понимать *средство передвижения* субъекта или объекта.

Обязательным компонентом ПМ является локализатор: он характеризует локум, в пределах которого совершается местонахождение или перемещение субъекта, например: л. *Нун тэма'' вытюн хэйңа* [АЗО, В-2001] – Один олень-наш в болоте увяз. Поэтому при описании ПМ мы определяем локализатор как облигаторный компонент, а не распространитель модели.

В зависимости от передаваемых отношений выделяются два типа локализаторов: *статический* и *динамический*. Статический локализатор, или локатив, характеризует существование или местонахождение субъекта внутри некоторого локума, динамический – движение или перемещение субъекта в пространстве. Мы выделяем три типа динамических локализаторов: *адлокатив*, характеризующий направление куда-либо, *делокатив*, характеризующий направление откуда-либо, *транслокатив*, указывающий на трассу, по которой происходит движение.

Во второй главе «Средства выражения пространственных отношений в ненецком языке» описываются лексические и морфологические средства выражения пространственных отношений в ненецком языке. К лексическим средствам относятся пространственные глаголы, наречия и послелоги, к морфологическим – пространственные падежи. Как и во многих других языках, пространственные отношения в ненецком языке выражаются комплексно.

Основным лексическим средством выражения пространственных отношений являются пространственные глаголы. Наиболее полифункциона-

нальными являются глаголы ненаправленного движения, типа *минзь / миньш*² 'двигаться', способные участвовать в формировании адлокативной, делокативной, транслокативной моделей движения, а также в модели локализуемого движения. Другие глаголы, например, *тэ-вась / тэваш* 'прийти', могут употребляться только в адлокативных и делокативных моделях. Данные глаголы гораздо реже употребляются в транслокативной модели и не употребляются в модели локализуемого движения. Бытийные глаголы в зависимости от коммуникативного фокуса предложения способны формировать бытийные и локативные модели. Глаголы помещения, например *һамдтась / һамташ* 'садить, ставить', формируют только модели помещения. Наконец, глаголы проявления признака, например *ялкадарць / дялкаташ* 'блестеть', образуют семантические варианты бытийно-локативных моделей только при определенных условиях, а именно в сочетании с локативным локализатором.

Наречия в ненецком языке обуславливают выделение дейктических ПМ, характеризующих расположение субъекта относительно действующего лица, например: *т. Мале пон' тьюкона һамды* [Тер-65: 378] – Уже долго здесь сидит (он).

Пространственные падежи определяют как типовую семантику моделей, так и конкретную, в зависимости от лексического значения имени, которое характеризует локализатор. Пространственными падежами в ненецком языке являются дательно-направительный, местно-творительный, отложительный и продольный. Пространственные отношения может выражать и родительный падеж имени, если глагол, сочетающийся с данным именем, образован от послелого, например: *л. Каса һашкиути һуп мя=т* (дом=GEN/Sg) *чеһмя* [ТПГ, Т-2002] – Мальчишка за домом скрылся.

Послелогии влияют, главным образом, на семантику конкретных ПМ, описывающих расположение субъекта относительно определенной системы координат, например: *л. Мань мя'кай һота'куң кысумна миньтя-тами* [АЗО, В-2000] – Я домой по дороге шел (суперпролативная модель движения, ориентированного относительно трассы). Если послелог употребляется в лично-притяжательной форме, расположение субъекта утверждается относительно действующего лица, например: *л. Тяха кына=на'' татя* [КЛА, В-2000] – Река рядом с нами имеется (дейктическая локативная модель).

² Первая из приведенных лексических единиц принадлежит тундровому диалекту, вторая – лесному.

Третья глава «Система пространственных моделей в ненецком языке» посвящена описанию системы ПМ в ненецком языке и сопоставлению их с ПМ хантыйского, эвенкийского и шорского языков.

ПМ ненецкого языка представлены тремя блоками моделей: 1) статические модели – бытийно-локативные модели и модели обладания; 2) блок динамических моделей – модели движения; 3) промежуточная модель – модель локализуемого движения, которую нельзя строго отнести к статическим или к динамическим. В таблицах 1 и 2 представлены основные типы ПМ ненецкого языка.

В зависимости от способа выражения локализатора основные типы ПМ подразделяются на дейктические модели и модели, описывающие положение объекта относительно системы координат. Первые характеризуют пространственные отношения между объектом и определенным действующим лицом, вторые – отношения между объектом и определенной точкой в системе пространственных координат. Пространственные отношения, характеризующие существование, местонахождение и перемещение объекта относительно системы координат, конкретизируются на основе десяти локализаций и пяти ориентаций. И.А. Мельчук выделяет восемь локализаций: 1) ‘внутри’ – *ин-*, 2) ‘на’ – *супер-*, 3) ‘под’ – *суб-*, 4) ‘сбоку’ – *ад-*, 5) ‘сзади’ – *пост-*, 6) ‘перед’ – *анте-*, 7) ‘около’ – *апуд-*, 8) ‘между/среди’ – *интер-*. Мы добавили еще два типа локализации – *ме-ди-* со значением ‘на середине’ и *аут-* со значением ‘снаружи’. Ориентации представлены следующими типами: 1) ‘находясь в’ – *-эссив*, 2) ‘перемещаясь в’ – *-латив*, 3) ‘перемещаясь из’ – *-элатив*, 4) ‘перемещаясь через’ – *-пролатив*, 5) ‘перемещаясь по направлению к’ – *-директив* [Мельчук 1998, Ч. II: 336]. В нашем исследовании данные ориентации имеют более обобщенное значение, так под директивом мы понимаем ориентацию, характеризующую направление безотносительно к конкретному векторному значению, под лативом – перемещение куда-либо, под элативом – откуда-либо.

При помощи приведенных обозначений мы характеризуем модели внутри отдельного класса ПМ. Так, например, класс адлокативных моделей движения включает: 1) апудлативную модель, например: *т. Сэракоця яндокоця мяд’ хэван’ хая* [...] [Тер-56, 249] – Белая собачка в сторону чума отошла, [...]; 2) суперлативную, например: *т. Тадхав Ѓа вэсоко манзьямда сертаба хая, я’ ни’* [МПНЯ: 25] – Затем старик Ѓа отправился на землю выполнять свою работу; 3) иллативную, например: *л. Кукэ́хэна соседа́й мя’кна’’ чу́ца* [ЛАО, В-2000] – Однажды в наш дом зашел мой сосед;

Статические модели и модели локализуемого движения

	Статические модели			Модели локализуемого движения	
	Бытийно-локативные модели		Модели обладания		
	Бытийные модели	Бытийно-перцептивные модели			Локативные модели
Некаузативные	Модели существования: $Loc N^{ex}_{Nom} V_f^{ex}$	Модели появления: $Loc N^{ex}_{Nom} V_f^{ex-perc/d}$	$N^{ex}_{Nom} Loc V_f^{loc}$	Модель обладания: $N^{poss}_{Gen} N^{poss}_{Nom/POSS} V_f^{poss}$	Модели движения, ориентированного относительно статического объекта: $N^{ex}_{Nom} Loc^{st} V_f^{mot}$
	Количественные модели: $Loc N^{ex}_{Nom} Quant = // (cop)$	Модели исчезновения: с имплицитным локализатором – $(Loc) N^{ex}_{Nom} V_f^{ex-perc/fin}$ с эксплицитным локализатором –		Количественная модель обладания: $N^{poss}_{Gen} N^{poss}_{Nom/POSS} Quant = // (cop)$	Модели движения, ориентированного относительно динамического объекта: $N^{ex}_{Nom} Loc^{dyn} V_f^{mot}$
	Модели отсутствия: $Loc N^{ex}_{Nom} V_f^{ex-neg}$	с эксплицитным локализатором – $N^{loc}_{Gen} N^{ex}_{Nom} V_f^{ex-perc/fin}$		Модель необладания: $N^{poss}_{Gen} N^{poss}_{Nom/POSS} V_f^{poss-neg}$	
Каузативные			$Loc N^{caus}_{Nom} N^{caus}_{Acc} V_f^{caus-loc}$		

Динамические модели

	Модели, описывающие путь перемещения			Модели движения, ориентированного относительно пространственного объекта	Модели с инструментом
	Адлокативные модели	Делокативные модели	Транслокативные модели		
Некаузативные	Модели адлокативного движения: $N^{sg}_{Nom} Adloc V_f^{mot}$	Модели делокативного движения: $N^{sg}_{Nom} Deloc V_f^{mot}$	$N^{sg}_{Nom} Trloc V_f^{mot}$	Модель преодоления пространства: $N^{sg}_{Nom} N^{pb-irm} Acc V_f^{mot}$	$N^{sg}_{Nom} Instr V_f^{mot}$
				Модель полного охвата пространства: $N^{sg}_{Nom} N^{pb-loc} Acc V_f^{mot}$	
	Модели субъектного помещения: $N^{sg}_{Nom} Adloc V_{PREFL}^{adloc}$	Модели субъектного удаления: $N^{sg}_{Nom} Deloc V_{PREFL}^{deloc}$		Модель движения по дуге: $N^{sg}_{Nom} N^{pb-cir} Acc V_f^{mot}$	
				Модель движения вверх по реке: $N^{sg}_{Nom} N^{pb} Acc V_f^{mot}$	
Каузативные	Модели адлокативного движения: $Adloc N^{caus}_{Nom} N^{pb-causv} Acc V_f^{caus-mot}$ Модели помещения объекта: $Adloc N^{caus}_{Nom} N^{pb-causv} Acc V_f^{caus-adloc}$	Модели делокативного движения: $Deloc N^{caus}_{Nom} N^{pb-causv} Acc V_f^{caus-mot}$ Модели удаления объекта: $Deloc N^{caus}_{Nom} N^{pb-causv} Acc V_f^{caus-deloc}$	$Trloc N^{caus}_{Nom} N^{pb-causv} Acc V_f^{caus-mot}$		$Instr N^{caus}_{Nom} N^{pb-causv} Acc V_f^{caus-mot}$

4) сублативную, например: *т. Тад ит' ыыл' хая* [НФ-95: 18] – Затем он нырнул под воду; 5) директивную, например: *л. Четтаң маня'' ңаука тя-ха няң мюшинаңама''* [ААТ, В-2001] – Завтра мы начнем кочевать в сторону большой реки; и др.

Бытийные и локативные модели в сущности представляют собой семантическое целое. Значение существования с точки зрения логики включается в содержание любого суждения. Поскольку мы в настоящем исследовании рассматриваем только пространственные предложения, то есть предложения, включающие локализатор в качестве обязательного компонента, то значения существования и местонахождения оказываются неразрывно связанными.

Однако коммуникативное членение бытийно-локативных предложений по-разному маркирует значения местонахождения и существования. Если субъект находится в фокусной позиции – расположен непосредственно перед предикатом, то в модели преобладает значение существования, если же субъект находится в топиальной позиции, в то время как локализатор – в фокусной, то акцентируется значение местонахождения. Таким образом, бытийные модели представляют собой парадигматический вариант локативных моделей, однако типовое значение первых – *существование* субъекта в определенной точке пространства – значительно отличается от значения последних, которое характеризует *местонахождение* субъекта в определенном локуме.

Кроме того, бытийные и локативные модели противопоставляются по способу образования отрицательных предложений. В бытийных моделях отрицательное значение меняет тип пропозиции: пропозиция наличия противопоставляется пропозиции отсутствия, которая формируется при помощи особого отрицательного глагола *яңгось / дикүш* 'отсутствовать'. В локативных моделях отрицательные предложения не образуют отдельной модели, а выступают в качестве их парадигматического варианта. Так как в них отрицательные предложения образуются при помощи отрицательного глагола *нись / ниш* со смысловым глаголом в коннегативной форме, что актуально для всех глагольных моделей ненецкого языка.

По этим двум причинам мы рассматриваем бытийные модели отдельно от локативных, хотя семантически они составляют единое целое.

Бытийные модели включают модели отсутствия и модели наличия, а именно модели существования и количественные модели. В последних употребление особых слов со значением количества обуславливает типовое значение модели: существование *некоторого количества* чего-либо в точке пространства. Особенностью бытийных моделей является фокусная

позиция субъекта – перед предикатом: л. *Тайна пай ши тадя цаймай* [ТПГ, Т-С-2002] – Там была пещера (дейктическая модель существования $Deic N^{ex}_{Nom} V_f^{ex}$, пропозиция «существование субъекта в локуме, определяемом относительно действующего лица»).

Предикат количественной модели выражается количественными словами, которые в ненецком языке способны принимать предикативные аффиксы: л. *Чуки похона тохо''на кадя чатю=Ø* [АВО, В-2001] – В этом году в озерах рыбы мало (инэссивная количественная модель $In-ess N^{ex}_{Nom} Quant=// (cop)$ с пропозицией «существование определенного количества субъекта в сплошной среде»).

В моделях отсутствия утверждается *отсутствие* субъекта в определенной точке пространства: л. *Тоң кэвхана тикү''* [АЗО, В-2001] – У озера отсутствуют-они (апудэссивная модель отсутствия $Apudess N^{ex}_{Nom} V_f^{ex-neg}$, пропозиция «отсутствие субъекта около чего-либо»).

Класс бытийно-перцептивных моделей выделяется по семантике локализатора, указывающего на *место* существования предмета, и глагола, характеризующего *восприятие* действующим лицом определенного предмета. Бытийно-перцептивные модели подразделяются на модели появления и модели исчезновения. Модели появления образуются при помощи глагола *надимзь / ңычими* ‘появиться’ и локативного локализатора: л. *Тиң чена то ңычи* [АЗО, В-2001] – За лесом озеро показалось (постэссивная модель появления $Postess N^{ex}_{Nom} V_f^{ex-perc/st}$, пропозиция «начало существования субъекта позади определенного пространственного ориентира»). Модели исчезновения подразделяются на модели с имплицитным и модели с эксплицитным локализатором. Первая представлена структурной схемой $(Loc) N^{ex}_{Nom} V_f^{ex-perc/fin}$, пропозиция «прекращение существования субъекта в поле видимости действующего лица». В позиции предиката употребляются глаголы *т. сэясь* ‘скрыться из виду’, *тэмзась* ‘исчезнуть, пропасть’, например: *т. Маниеб''нанта Поңгарта Хасава юңгувы, мале тэмзавы''* [НФ-95: 45] – Когда посмотрел назад, Мужчины-Рыболова не было, уже исчез.

Классификация моделей исчезновения с эксплицитным локализатором проводится на основе семантики глагола, а не локализатора. Глаголы, употребляющиеся в качестве предиката данной модели, имеют корневую основу, общую с послелогоми, например *т. тяхамзь* ‘скрыться за чем-либо’ (послелог *тяха* ‘за что-либо’), *ңыламзь* ‘скрыться под чем-либо’ (послелог *ңыл* ‘под что-либо’), *поёмзь* ‘скрыться между кем / чем-либо’ (послелог *понт* ‘между чем-либо’). Такие глаголы, как и послелог не-

нецкого языка, управляют родительным падежом имени, что составляет структурную особенность моделей, например: л. *Тядзяма'' чшз=∅* (туча=GEN/Pl) *чецмя* [ТПГ, 2002] – Солнце скрылось за тучами (N^{ex} Nom $N^{Postess}$ Gen $V_f^{ex-perc/fin}$ – постэссивная модель с пропозицией «прекращение существования субъекта в поле видимости действующего лица вследствие движения данного субъекта за определенный пространственный объект»).

Локативные модели включают каузативные и некаузативные разновидности, дифференцируемые на основе семантики глагола и позиции каузируемого объекта. Особенностью моделей данной группы является фокусная позиция локализатора: т. *Тад яңор мядикони мюня шельювачь пэдарата яха' вархана* [НФ-95: 63] – Потом в отдельном чумике стала жить, на берегу реки с лесистыми берегами (некаузативная локативная инэссивная модель N^{ex} Nom *Iness* V_f^{ex} , пропозиция «местонахождение субъекта внутри ёмкости»).

Модели обладания занимают особое место среди статических пространственных моделей. С одной стороны, модель обладания передает отношения между обладаемым и обладателем, с другой, указывает на существование чего-либо у кого-либо. Предикат модели обладания выражен бытийным глаголом *танясь / татяш* 'иметься'. Особенностью моделей обладания, по сравнению с другими статическими моделями, является то, что место локализатора занимает посессор, который выражен при помощи лично-притяжательных аффиксов, присоединяющихся к объекту-посессиву, иногда в сочетании с одушевленным именем в родительном падеже. Особый способ выражения локализатора в моделях обладания обуславливает отсутствие структурного варьирования данных моделей. В зависимости от типа предиката выделяются три модели обладания: 1) собственно модель обладания: т. *Ѓынкоча=р тая* [НФ-95: 38] – У тебя лучок имеется; 2) количественная модель обладания: л. *Кэвханана'' тшзина няна'' ты=та чатю* [АВО, В-2001] – У наших соседей оленей мало; 3) модель необладания: л. *Маня'' ну'ка копа=ма'' тiku* [АВО, В-2001] – У нас много шкур нет.

Модели локализуемого движения занимают промежуточную позицию между статическими и динамическими моделями. Особенностью моделей этой группы является то, что их семантику формируют два противоположных по пространственной семантике компонента: статический локализатор – локатив или транслокатив, и динамический глагол движения.

Мы выделяем два типа моделей локализуемого движения:

1) модели движения, ориентированного относительно статического пространственного объекта, предикат которых выражен глаголом направленного движения: л. *Маня низий џамы вивм ня''мпёпнанта мя'* = *амна тяталшту џучита маџкхананта патедзи* [ААТ, В-2001] – Мой дед, когда беспокоится, расхаживает по дому, держа руки за пазухой ма-лицы' (инэссивная модель $N^{ag}_{Nom} Iness^{st} V_f^{mot}$, пропозиция «местонахождение двигающегося субъекта внутри определенной ёмкости»);

2) модели движения, ориентированного относительно динамического объекта, предикат которых выражается при помощи глаголов направленного движения: т. [*Тикы пирибџа џули вадида лимбикама,*] *ненџџ пирибџа тумна тџри сюрмбы* [МПНЯ: 69] – [Соблазнился человек и] пошел за дочерью Џа, [превращенной в женщину, похожей на человека] (постэссивная модель $N^{ag}_{Nom} Loc^{dyn} V_f^{mot}$, пропозиция «местонахождение двигающегося субъекта, ориентированного позади относительно динамического объекта»). Особенностью моделей данной группы является отсутствие эксплицитного локализатора в том случае, если предикат выражен глаголами *нердесъ / незџчеш* 'быть впереди' и *т. пудасъ* 'быть позади всех; идти, ехать позади кого-либо'. Семантика данных глаголов указывает на локализацию субъекта относительно динамического ориентира и поэтому дополнительная локализация субъекта становится излишней, например: *т. Чедав' џэдалџртахана'' мань нердеџгудм'* [НФ-95: 45] – Теперь-то когда поедем, я буду впереди; *Някав џэдалџди'' пуда* [Тер-65: 483] – Мой старший брат едет позади других.

Модели движения по своему типовому значения делятся на три класса: 1) модели, описывающие *путь* субъекта или объекта: направление из / в какую-либо точку пространства и трассу движения; 2) модели, описывающие движение относительно определенного пространственного объекта, а именно преодоление, полный охват пространства или движение в обход пространственного объекта; 3) модели с инструментом.

Модели 1-го и 2-го класса различаются по следующим критериям:

Модели, характеризующие путь перемещения

- 1) ориентированы относительно старта, финиша или трассы перемещения;
- 2) образуют каузагивные корреляты;
- 3) способны участвовать в формировании общей ситуации направленного движения: *кто? куда? откуда? по какой трассе?*

Модели, ориентированные относительно пространственного объекта

- 1) ориентированы относительно пространственного объекта;
- 2) не образуют каузативных коррелятов;
- 3) не способны участвовать в формировании общей ситуации направленного движения: *кто? куда? Откуда? по какой трассе?*

Первый блок моделей представлен адлокативными, делокативными и транслокативными моделями. Адлокативные модели включают адлокативные модели направленного движения и модели помещения. Адлокативные модели движения характеризуют *направленное движение или перемещение объекта* в определенную точку пространства, модели помещения, в свою очередь, характеризуют *помещение субъекта или объекта* в точку пространства. Как первые, так и вторые имеют каузативные корреляты, например: л. *Нешай чең ченяң ваңк кэван ңытудумайта тяңкута вэпта тятыдыш* [ААТ, В-2001] – Отец вчера ездил к норам осматривать поставленные там капканы ($N^{ag}_{Nom} Apudlat V_f^{mot}$ – апудлативная модель движения с пропозицией «перемещение субъекта к стороне определенного пространственного ориентира»).

Особенностью моделей субъектного помещения является субъектно-безобъектное спряжение глагольных предикатов, таких как *тись / чииш* ‘сесть (на нарту, в лодку)’, *ңамдась / ңамташ* ‘сесть, усесться’, *т. пор-нерць* ‘встать’: л. *Ваңк'' манде'' ваңкхантуң конатям''* [АЗО, В-2001] – Медведи уже залегли в берлогу ($N^{ag}_{Nom} Illat V_{/REFL}^{adloc}$ – иллативная модель субъектного помещения с пропозицией «помещение субъекта в определенную ёмкость»).

В качестве предикатов в моделях помещения объекта используются глаголы, способные описывать конечную точку помещения объекта, такие как *т. паклесь* ‘сунуть, положить что-либо куда-либо’, *сы''ңадась* ‘сунуть, всунуть что-либо’, *мось* ‘бросить’: л. *Пя понт копам нытыңа* [ААК, В-2000] – Он повесил шкуру между деревьев (интерлативная модель объектного помещения $N^{caus}_{Nom} Interlat N^{caus}_{Acc} V_f^{caus-adloc}$, пропозиция «помещение объекта среди / между чего-либо»).

Делокативные модели по типу пропозиции подразделяются на модели направленного движения и модели удаления. В качестве предиката в делокативной модели движения используются либо глаголы ненаправленного движения, либо глаголы движения, которые содержат векторное значение: *т. Тюкоход тет тэхэна хантан* [Тер-73: 275] – Отсюда на четырех оленях поедешь (дейктическая модель делокативного движения $N^{ag}_{Nom} Deic-elat V_f^{mot}$, пропозиция «перемещение субъекта от точки пространства, определяемой относительно действующего лица»).

Структурно-семантической особенностью некаузативных моделей удаления является употребление глаголов в субъектно-безобъектном спряжении: *т. [Нудь'' не ңаңеқы' сэвха'' сэйхава] хасава хананда нид санэй''* [Тер-56: 251] – [Едва девушка из глаз скрылась,] мужчина с нарты

соскочил (суперэлативная модель субъектного удаления N^{ag} - Nom *Superelat* $V_{f/REFL}^{deloc}$, пропозиция «удаление субъекта с верхней части определенного пространственного ориентира»).

Модель удаления объекта близка каузативной делокативной модели движения, однако предикативные центры данных моделей образуются при помощи глаголов разных семантических групп. В модели удаления объекта используются глаголы удаления объекта, лексическое значение которых фокусируется на удалении *объекта*, при этом субъект, производящий удаление, локализован в одном месте, например *нэ-каць / нэ'кацьш* 'вытащить': л. *Кацьм маньку мют нэ'каць* [АНК, В-2000] Он вытащил рыбу из мешка (*Inelat* N^{caus} Nom $N^{ob-causv}$ Acc $V_f^{caus-deloc}$ – инэлативная модель удаления объекта с пропозицией «удаление объекта из определенной ёмкости»). В каузативных моделях делокативного движения субъект делокализует объект из точки пространства, перемещаясь вместе с ним, например *танась / танаш* 'угнать': т. *Ты пэртя'' тыдо' мякад тана''* [Тер-65: 624] – Пастухи угнали оленей от чума (*Apudelat* N^{caus} Nom $N^{ob-causv}$ Acc $V_f^{caus-mot}$ – апудэлативная модель движения с пропозицией «перемещение объекта от стороны определенного ориентира»).

Транслокативные модели характеризуют движение относительно трассы перемещения. В качестве предиката употребляются в основном глаголы ненаправленного движения: л. *Пы'та пиняң нюча џутако=миа катя* [КАС, В-2000] – Дальше он пошел по узкой дорожке (суперпролативная транслокативная модель N^{ag} Nom *Superprolat* V_f^{mot} , пропозиция «перемещение субъекта по поверхности чего-либо»).

Модели движения, ориентированного относительно объекта, включают четыре модели:

1) преодоления пространства: предикаты типа *мадась / маташ* 'перейти', *еңгахалць / веңкахалцьш* 'перешагнуть', например: л. *Вэтя'кома'' нюңкнана тяха=м* (река=АСС) *ха''мңа* [АЗО, В-2001] – Наша собака легко реку перепрыгнула;

2) полного охвата пространства: тундр. *халмадесь* 'изъездить, исколесить', например: т. *Ѓэсыни яха'' пюрць я=мда* (земля=АСС) *мал' халмадев* [Тер-65: 726] – В поисках места для чума я изъездил всю округу;

3) движения по дуге: т. *сюртесь / шолхалеш* 'обойти вокруг', т. *хэ-рабтась* и л. *хи'ш* 'обойти вокруг', например: л. *Маня'' вы=м* (болото=АСС) *хи'ңама''ш* [ААТ, В-2001] – Мы обошли болото стороной;

4) движения вверх по реке: глаголы *тандась / танташ* 'подняться вверх по реке', например: л. *Маня'' ңанохона тяха=м* (река=АСС) *тан-таңама''* [ИНА, В-2000] – Мы плыли вверх по реке на лодке; т. *Хон-*

де'явэхэ' пэдара яха=м' (река=АСС) *тандамбиданё'* [НФ: 48] – Огромная куропатка поднималась вверх по лесной реке.

Модели движения с инструментом составляют особую группу моделей, поскольку не требуют локализатора и характеризуются особым структурным варьированием. Выделяются два структурных варианта: 1) инструмент выражен местно-творительным падежом имени, например: *л. Хыдаң тётыхай'' пуняң лампа=хана тятадштут* [ААТ, В-2001] – Зимой на стойбище и обратно на лыжах хожу; 2) инструмент выражен имплицитно: указание на него содержится в лексическом значении глагола, например: *т. Чи ұрдалзйд''* [НФ-95: 45] – Вот они поехали (на нартах); *Яв' тяханя' есертэйна''* [Тер-65: 109] – Мы поплыли под парусами на другой берег моря.

Многокомпонентные модели движения являются структурно усложненной формой трехкомпонентных моделей движения: все пространственные варианты этих моделей формируются по аналогии с трехкомпонентными моделями. Приведем пример наиболее распространенного типа четырехкомпонентных моделей -- адлокативно-делокативных моделей: *л. Маня'' тётыхатна тяташ купты тям тятңама''ш лапкаң тёлша''т* [ААТ, В-2001] – Мы прошли пешком огромное расстояние от нашего стойбища до деревни.

Сопоставление ПМ ненецкого языка с ПМ хантыйского, эвенкийского и шорского языков показало, что основной причиной различий в системе ПМ этих языков является разное семантическое наполнение пространственных падежей, а именно разные семантические функции, которые выполняют дательный и местный падежи.

В ненецком и шорском языках дательно-направительный падеж способен выполнять директивную и локативную функции. Вследствие этого в модели субъектного помещения, в которой происходит наложение значений локации и направления, в обоих языках употребляется дательно-направительный падеж, придавая динамический характер модели, например: *т. Иленя'' мал' ваңу=та=хато' накалмыд''* [Тер-73: 88] – Все животные попрятались в норы; *ш. Қартыга Перген алтын музр ук=ке чада перди* – Картыга Перген на золотую кровать лег [Невская 1997: 128].

В эвенкийском языке функции дательного и местного падежей иные: дательный падеж указывает на место совершения действия, местный маркирует направление движения. Это является причиной различий в системе ПМ данных языков, которые касаются, в частности, моделей объектного помещения. В эвенкийском языке в модели помещения объекта используется дательный падеж, обозначающий место, на этом основании их отно-

сят к локативным каузативным моделям, например: эв. *Тар бэе куңакарвэ учак=ту* (олень=DAT) *инивуллэн* [Самойлова 2002: 67] -- Тот человек детей на олене начал усаживать. В ненецком языке употребление дательного-направительного падежа позволяет отнести модель помещения объекта к моделям адлокативного движения: л. ненецк. *Мани шадяй кычи писан ни=н* (на=DAT) *ңамтампюм* [АВК, X-2002] – Я чайные чашки на стол ставлю.

Другая особенность ненецкого языка, которая объединяет его с шорским и эвенкийским и противопоставляет хантыйскому, связана с формированием моделей обладания. В ненецком, шорском и эвенкийском языках модели обладания ориентированы на объект, который, по сравнению с субъектом-посессором, занимает более высокую синтаксическую позицию – выражен формой именительного падежа. Для выражения отношений обладания употребляется бытийный глагол *танясь / татяш* ‘быть, иметься’, ориентированный на описание объекта-посессива, например: т. ненецк. *Чедав’ пэдара сюдбяз тавы ненэй ңын=да* (лук=NOM/POSS/3Sg) *таня* [НФ-95: 58] – Теперь у него есть серебряный лук, подаренный лесным великаном; ш. *Сее=н* (ты=GEN) *көп ақча полган* – У тебя много деньги было [Невская 1997: 122]. В хантыйском модели обладания являются субъектно-ориентированными, поскольку в них используется субъектно-направленный глагол *тэй*= ‘иметь’, например: х. *Дүв ай нуви пешийе тэйз* – Она маленького белого олененка имеет.

В **Заключении** работы приводятся результаты исследования, описываются дифференциальные признаки основных классов моделей ненецкого языка.

Сопоставление ПМ ненецкого языка на диалектном уровне выявило различия в семантическом варьировании локативных моделей и моделей движения, ориентированного относительно объекта.

Сопоставление ПМ ненецкого, хантыйского, эвенкийского и шорского языков показало, что системы ПМ этих языков в целом похожи. Это обусловлено тем, что категория пространственности имеет сходные средства выражения пространственных отношений в сравниваемых языках. Различия в моделях обладания и помещения обусловлены разным семантическим наполнением дательного-направительного и местно-творительного падежей, а также синтаксическими особенностями построения конструкций со значением обладания.

Основные положения диссертации отражены в следующих работах:

1. Модели элементарных простых предложений с глаголами движения в английском языке (в сопоставлении с русским) // *Материалы XXXVII Международной научной студенческой конференции «Студент и научно-технический прогресс»*. Филология. Новосибирск, 1999. С. 34-36.

2. Глагольные модели элементарного простого предложения со значением пространства в ненецком языке // *Сравнительно-историческое и типологическое изучение языков и культур*. Материалы XXII Дульзоновских чтений. Часть 3. Томск, 2000. С. 198-204.

3. Бытийные модели элементарного простого предложения в тундровом диалекте ненецкого языка // *Материалы XXXIX Международной научной студенческой конференции «Студент и научно-технический прогресс»*. Филология. Новосибирск, 2001. С. 127-128.

4. Семантический анализ глаголов движения ненецкого языка (тундровый и лесной диалект) // *Сравнительно-историческое и типологическое изучение языков и культур*. Материалы XXIII Дульзоновских чтений. Часть 1. Томск, 2002. С. 357-366.

5. Семантическая классификация бытийных глаголов ненецкого языка // *Материалы XL Международной научной студенческой конференции «Студент и научно-технический прогресс»*. Языкознание. Новосибирск, 2002. С. 107-109.

6. Пространственные послелогии в лесном диалекте ненецкого языка // *Языки коренных народов Сибири*. Новосибирск, 2002. (в печати)

7. Когнитивное исследование глаголов перемещения на материале ненецкого языка // *Лексическая и грамматическая семантика*. Новосибирск: НГУ, 2002. (в печати)

8. Семантическая классификация глаголов движения ненецкого языка (тундровый и лесной диалект) // *Linguistica Uralica*. Таллин, 2002. (в печати)

Список условных обозначений

ACC – винительный падеж; Adloc – адлокативный локализатор; Apudess – апудессивный локализатор; Apudlat – апудлативный локализатор; cop – глагол-связка *быть*; DAT – дательный падеж; Deic – действительский локализатор; Deic-elat – действительский элативный локализатор; Deloc – делокативный локализатор; GEN – родительный падеж; Illat – иллативный локализатор; Iness – инессивный локализатор; Inelat – инзелативный локализатор; Inessst – инессивный статический локализатор; Instr – средство передвижения; Interlat – интерлативный локализатор; Loc – локативный локализатор; Loc^{dyn} – локативный динамический локализатор; N^{ag} – субъект-агент; N^{caus} – субъект-каузатор; N^{obj} – объект-каузатив; N^{ex} – субъект-эксистенс; N^{poss} – субъект-посессор; N^{poss} – объект-посессив; N^{obj-^{ex}} – огибаемый во время движения пространственный объект; N^{obj-sp} – пространственный

движения пространственный объект; $N^{об-пр}$ – пространственный объект, подвергающийся полному охвату движением; $N^{об-прем}$ – преодолеваемый объект. **NOM** – именительный падеж; **PI** – множественное число; **Postess** – постэссивный локализатор; **POSS** – притяжательный падеж; **REFL** – субъектно-безобъектное спряжение; **Superelat** – суперэлативный локализатор; **Superprolat** – суперпролативный локализатор; **Trloc** – транслокативный локализатор; $V_I^{caus-adjloc}$ – предикат каузативной модели помещения, выраженный глаголами помещения; V_I^{ex} – предикат экзистенциального типа, выраженный бытийными глаголами; $V_I^{ex-perc}$ – предикат экзистенциального типа, выраженный глаголами со значением появления и глаголами со значением исчезновения; V_I^{ex-neg} – предикат модели отсутствия, выраженный глаголом *отсутствовать*; V_I^{mut} – предикат некаузативной модели движения, выраженный глаголами движения; V_I^{adjloc} – предикат модели субъектного помещения, выраженный глаголами субъектного помещения; V_I^{deloc} – предикат модели субъектного удаления, выраженный глаголами субъектного удаления; $V_I^{caus-adjloc}$ – предикат модели объектного помещения, выраженный глаголами объектного помещения; $V_I^{caus-deloc}$ – предикат модели объектного удаления, выраженный глаголами объектного удаления; $V_I^{caus-loc}$ – предикат каузативной локативной модели, выраженный глаголами помещения объекта; $V_I^{caus-mot}$ – предикат каузативной модели движения, выраженный глаголами перемещения объекта; л. – лесной диалект ненецкого языка; т. – тундровый диалект ненецкого языка; х. – хантыйский язык; ш. – шорский язык; эв. – эвенкийский язык.

