

Verbalklassen der deutschen Gebärdensprache

Thesis
zur Erlangung des akademischen Grades
Bachelor of Arts
im Fach Germanistik

durch den Fachbereich A – Geistes- und Kulturwissenschaften
im kombinatorischen Studiengang Bachelor of Arts
der Bergischen Universität Wuppertal



vorgelegt von

Svenja Scherrers

Erstprüferin: Prof. Dr. Monika Rathert
Zweitprüfer: Prof. Dr. Joachim Jacobs

06.10.2009

Inhaltsverzeichnis

0. Einleitung	3
1. Linguistisches Hintergrundwissen	6
1.1 Kommunikationsmittel der DGS	6
1.2 Morpheme.....	17
2. Wortklassen	19
2.1 Mögliche Kriterien für eine adäquate Beschreibung.....	19
2.2 Wortklassen der DGS.....	21
2.3 Auswahl der Kriterien	22
3. Verbalklassen der DGS.....	23
3.1 Nichtflektierende – einfache Verben.....	23
3.2 Flektierende - komplexe Verben.....	25
3.2.1 Raumverben (Standort- und Bewegungsverben).....	25
3.2.2 Richtungsverben	28
3.2.2.1 Bidirektionale Richtungsverben	28
3.2.2.2 Monodirektionale Richtungsverben	32
3.3 Modalverben.....	35
4. Klassifikation in der DGS.....	38
4.1 SASS-Klassifikatoren.....	41
4.2 HANDLE-Klassifikatoren	45
4.3 CLASS-Klassifikatoren.....	49
5. Kongruenzverhalten in der DGS.....	53
5.1 Kongruenz in einfachen Verben	54
5.2 Kongruenz in Raumverben.....	56
5.3 Kongruenz in Richtungsverben.....	58
6. Fazit.....	60
7. Erklärungen.....	62
8. Quellenverzeichnis	65

0. Einleitung

Rund 200.000 Menschen¹ beherrschen die deutsche Gebärdensprache, Hörende mit eingeschlossen. In Anbetracht der deutschen Gesamtbevölkerung wirkt diese Statistik eher ernüchternd. Das Interesse am Erlernen der deutschen Gebärdensprache ist gering. Für die mangelnde Nachfrage gibt es mehrere Gründe:

Zum einen fehlt oftmals der persönliche Bezug (z. B. Gehörlose in der Familie, im Freundeskreis oder am Arbeitsplatz), sodass keine Notwendigkeit zum Erlernen der Sprache besteht. Zum anderen handelt es sich bei Gehörlosen um eine Minderheit, daher ist die Gehörlosenkultur und damit auch die Sprache der Gehörlosen in den Köpfen der Menschen nur geringfügig präsent. Mangelnde Kenntnisse sind das Ergebnis von Vorbehalten und abwertenden Tendenzen gegenüber der DGS.² Häufig werden Gebärdensprachen als besser entwickelte Zeichensprachen angesehen oder gar als eine Form der Pantomime abgetan. Dass es sich bei der DGS, sowie bei jeder anderen Gebärdensprache auch, aber um eine eigenständige Sprache handelt, ist vielen nicht bewusst.

Die deutsche Gebärdensprache ist mit ihren eigenen grammatischen Strukturen in jedem Fall unabhängig von der deutschen Lautsprache zu sehen. Es handelt sich um eine in sich geschlossene Sprache. Natürlich gibt es zwischen der DGS und der deutschen Lautsprache auch einige Parallelen, aber eben nicht unbedingt mehr als die deutsche Lautsprache zu anderen verwandten Lautsprachen aufweist. Mit dieser Arbeit soll das Bewusstsein für die deutsche Gebärdensprache geschärft werden. Es soll gezeigt werden, dass es sich lohnt den Aufbau dieser Sprache näher zu untersuchen. Der Fokus dabei auf den Verben der DGS liegen. Andere Wortklassen wie z. B. Nomen oder Adjektive kommen an einigen Stellen zwar auch zur Sprache, bleiben ansonsten aber weitgehend unberücksichtigt. Die Untersuchung des Verbs, als das strukturelle Zentrum eines jeden Satzes, stellt für mich eine besondere Herausforderung dar. Es gibt fast keine Sprache dieser Welt, die ohne Verben auskommt, so auch die DGS. Dennoch ist Verb nicht gleich Verb. Sie lassen sich darüber hinaus in verschiedene Klassen unterteilen. Diese Arbeit ist der Versuch die Verbal-klassen der deutschen Gebärdensprache in einer komprimierten Form darzustellen.

¹ Stand 2008: www.goethe.de

² DGS: Abkürzung für Deutsche Gebärdensprache

Es werden immer wieder Vergleiche zu anderen Lautsprachen gezogen, dennoch ist diese Arbeit nicht kontrastiv angelegt, da die deutsche Gebärdensprache im Mittelpunkt stehen soll.

Das erste Kapitel vermittelt notwendiges Hintergrundwissen der DGS und schafft damit eine linguistische Grundlage, für diejenigen LeserInnen, die mit der deutschen Gebärdensprache noch wenig vertraut sind. Eine Einteilung in Klassen kann nur dann erfolgreich verlaufen, wenn im Vorfeld Kriterien festgelegt und näher bestimmt werden. In Kapitel zwei wird zunächst der Blick auf Wortklassen (z. B. Nomen, Verben, Adjektive) ganz allgemein gerichtet und mögliche Kriterien vorgeschlagen, wie diese voneinander abgegrenzt werden können. Daran anknüpfend wird gezeigt, wie die einzelnen Wortarten sich weiter unterteilen lassen. Diese Kriterien beziehen sich nicht auf eine Sprache im Speziellen, sondern wird zunächst universal betrachtet. Erst danach wird der Bogen zur deutschen Gebärdensprache geschlagen. Die Wortklassen der DGS werden in aller Kürze vorgestellt. Anschließend werden die von mir ausgewählten Kriterien, nach denen die Einteilung der Verbalklassen der DGS erfolgt, begründet. Im dritten Kapitel werden die Verbalklassen vorgestellt, wobei die Erkenntnisse der Gebärdensprachforscherin Padden als Ausgangspunkt gewählt wurden. Ganz grob wird zwischen einfachen und komplexen Verben unterschieden, die sich jeweils in weitere Subklassen unterteilen lassen. Kapitel vier geht auf die Modifizierungsmöglichkeiten von Verben ein. Mittels Klassifikation kann die Bedeutung einer Gebärde verändert werden. Dazu werden nach Glück drei verschiedene Klassifikatortypen verwendet, auf die im Folgenden näher eingegangen wird. Verben sind in aller Regel Teil einer syntaktischen Struktur. Daher soll im fünften Kapitel abschließend ein Blick auf das Kongruenzverhalten der verschiedenen Verbalklassen geworfen werden. Auf diese Weise wird deutlich, inwieweit Verben der DGS mit anderen Satzgliedern übereinstimmen.

Da die deutsche Gebärdensprache bzw. Gebärdensprachen allgemein sowohl stark visuell als auch manuell geprägt sind, sollen die zahlreichen Abbildungen der Veranschaulichung dienen. Um die Bewegung der jeweiligen Gebärde anzudeuten, wurden Pfeile eingesetzt, die im Anhang näher erläutert werden. Allein durch die Anzahl von Abbildungen ist es jedoch nahezu unmöglich die Ausführung einer Gebärde, geschweige denn von Phrasen oder gar ganzen Sätzen vollständig darzustellen. Die Abbildungen visualisieren also lediglich einen Teil der Gebärden. Aus diesem Grunde ist der Arbeit eine DVD beigelegt, die ausgewählte Abbildungen zusätzlich in kurzen Videosequenzen präsentiert.

Die in der Arbeit aufgeführten Beispiele werden inhaltlich glossiert, sodass die Gebärdenreihenfolge nachvollziehbar wird. An dieser Stelle sei gesagt dass die Glossierung nicht der normgerechten Gebärdenschrift entspricht. Die Umschrift ist bewusst so ausgerichtet, dass sie erstens für den Laien leicht verständlich ist und zweitens grammatische Phänomene kenntlich macht. Unter Kapitel sieben sind die dazu notwendigen Erklärungen und Hinweise zu finden.

1. Linguistisches Hintergrundwissen

Bei der deutschen Gebärdensprache handelt es sich um eine visuell-manuelle Sprache, die sich in ihren grammatischen Strukturen grundlegend von denjenigen der deutschen Lautsprache unterscheidet. Dies betrifft alle Bereiche der Linguistik, wie z. B. Phonologie, Morphologie, Syntax, um nur einige zu nennen. Um dieser Arbeit folgen zu können, bedarf es gewisser Fachtermini, die in diesem Kapitel vorab definiert und näher erläutert werden. Es soll fundamentales Hintergrundwissen vermittelt werden. Dabei wird keinerlei Anspruch auf Vollständigkeit gelegt, das Kapitel beschränkt sich lediglich auf die Inhalte, die für das weitere Verständnis der Arbeit relevant sind.

1.1 Kommunikationsmittel der DGS

Die Gebärdensprache verfügt über andere Ausdrucksmittel als die gesprochene Sprache. „Während diese sich über den oral-akustischen Kommunikationskanal mitteilt, verwendet die Gebärdensprache manuelle und nichtmanuelle Ausdrucksmittel.“ (Boyes Braem 1995: 17). Die manuelle Komponente bezieht sich auf Hände und Arme, die nichtmanuelle umfasst Mimik, Blick, Kopf, Oberkörper und Mundbild. Die manuelle Komponente gliedert sich in vier Teile, auch so genannte phonologische Parameter: Handform, Handstellung, Ausführungsstelle und Bewegung (vgl. Schwager & Zeshan 2008: 512).

Unter Handform versteht man die äußere Gestalt der Hand. Sie kann eine Vielzahl von Formen bilden, allerdings ist die Summe der verwendeten Handformen innerhalb einer Gebärdensprache begrenzt. Die zulässigen Handformen können je nach Gebärdensprache variieren. Dies ist in Lautsprachen nicht anders, wenn man bedenkt, dass nicht alle über die gleichen Phoneme verfügen. So ist beispielsweise das [ð] im Englischen unverzichtbar, im Deutschen dagegen kommt es überhaupt nicht vor. Sowie Phoneme in Lautsprachen auftreten, sind die Handform-Phoneme fester Bestandteil der Gebärdensprachen. Die Funktion der Phoneme bzw. Handformen-Phoneme ist trotz unterschiedlicher Realisierung in beiden Sprachen identisch: Sie sind die kleinsten bedeutungsunterscheidenden Einheiten. Entgegen der Tatsache, dass jede Gebärdensprache sozusagen ein eigenes Repertoire an Handformen hat, gibt es sechs Handformen, die in allen bisher erforschten Gebärdensprachen vorkommen (vgl. Abb. 1) (vgl. Boyes Braem 1995: 22).



Fausthand

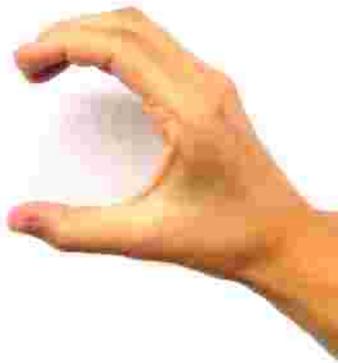
hdffehff



Flachhand



O-Hand



C-Hand



gestreckter Zeigefinger



Spreizhand

Abb.1 Die sechs international verbreiteten Grundhandformen

In der DGS wurden bislang insgesamt 30 Handform-Phoneme gefunden (vgl. Abb. 2).

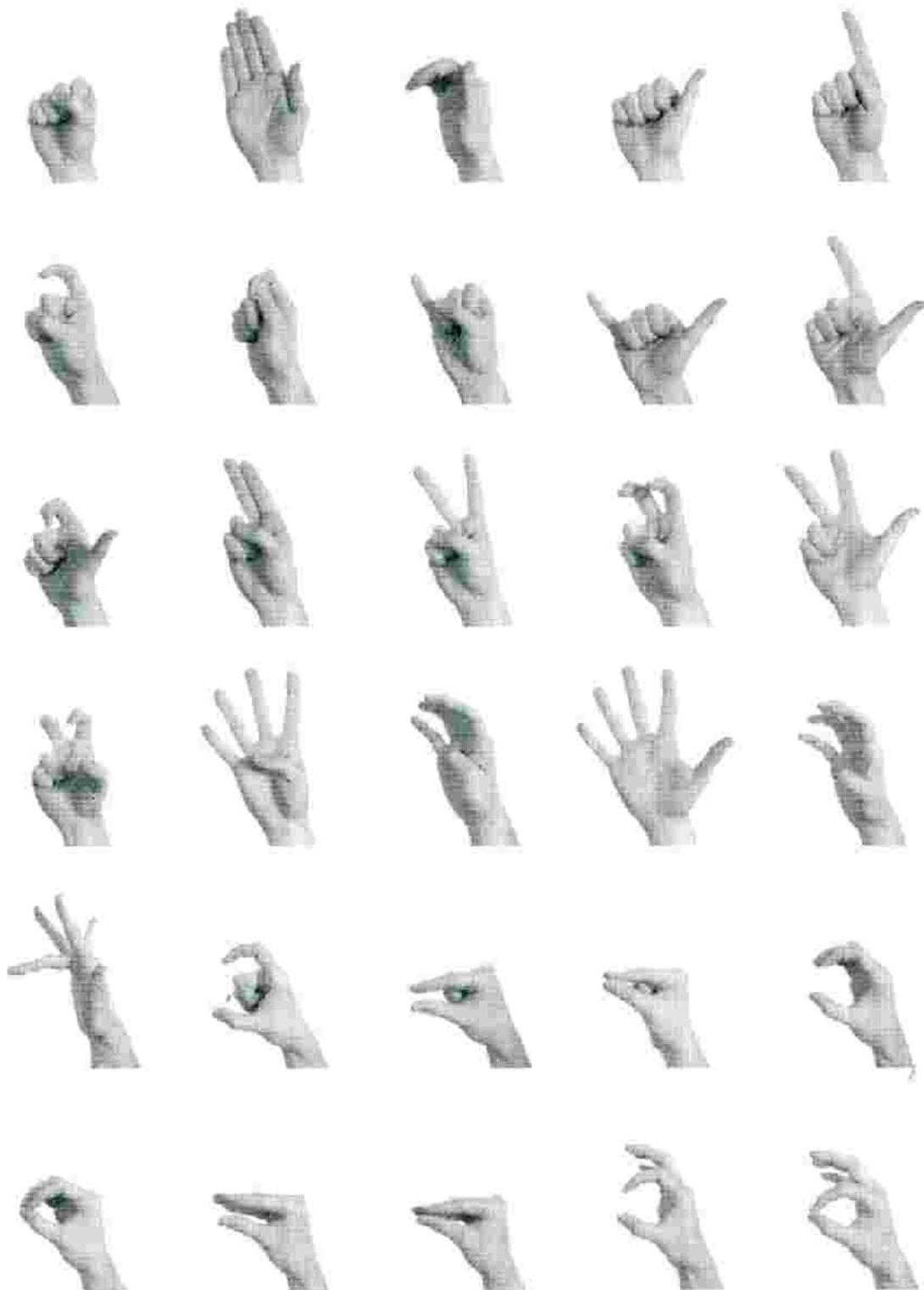


Abb. 2 Handform-Phoneme der DGS (Papasprou & Von Meyenn & Matthaei & Herrmann 2008: 20)³

³ In den folgenden Quellenangaben wird sich stellvertretend für alle Autoren auf Papasprou beschränkt.

Die zweite Komponente des manuellen Kanals ist die Handstellung. „Die Anatomie und die Beweglichkeit der Hand ermöglichen das Auftreten einer Handform in vielen Stellungen.“ (Papasprou 2008: 31). Die Beschreibung der Handstellung erfolgt immer aus der Perspektive des Sprechers. Sie setzt sich aus der Handflächenorientierung und der Fingeransatzrichtung zusammen. Ersteres bezieht sich auf die Position der Handinnenfläche, letzteres beschreibt die Ausrichtung der Fingeransätze. Die menschliche Hand ist anatomisch so aufgebaut, dass eine 360° Drehung prinzipiell möglich ist, dennoch wird aus Gründen der Benutzerfreundlichkeit die Hand immer so gedreht, es für den Sprecher am angenehmsten ist. Dadurch ergeben sich acht Handflächenorientierungen, die in der DGS am häufigsten auftreten: rechts oben, rechts, rechts unten, unten, links unten, links, links oben und oben (vgl. Papasprou 2008: 32). Abbildung 3 zeigt eine Auswahl der möglichen Handflächenorientierungen.

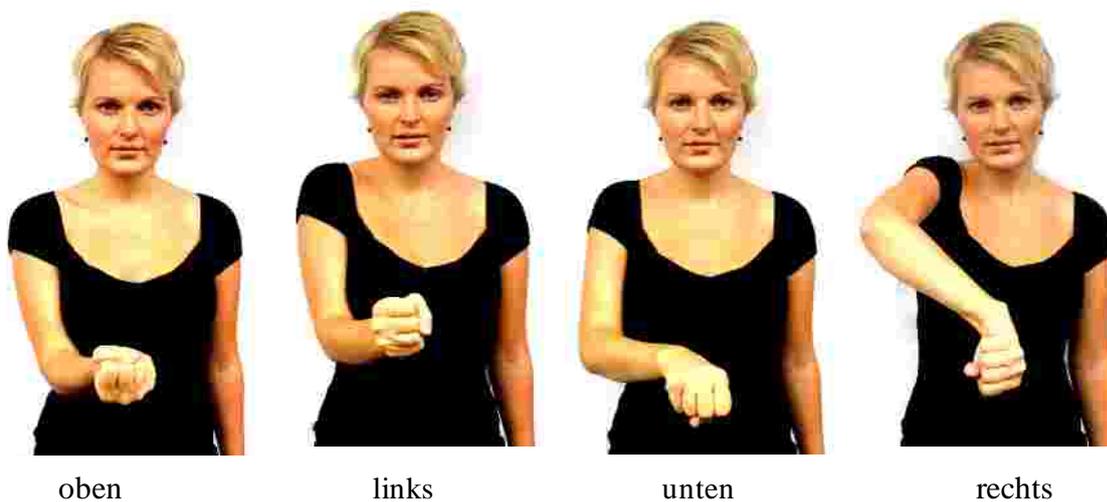
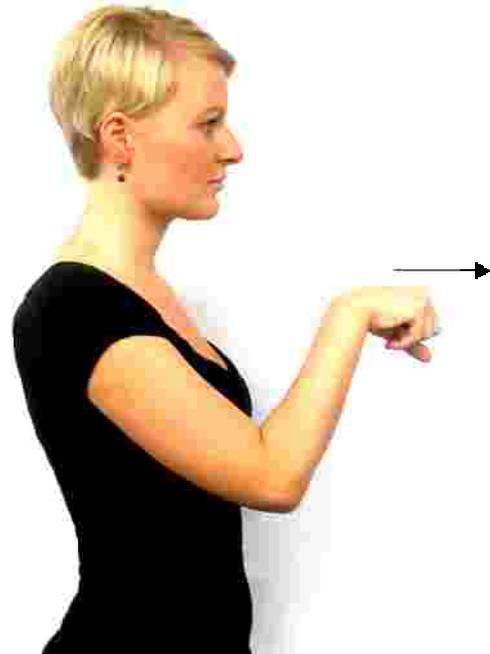


Abb. 3 Handflächenorientierungen

Die Fingeransatzrichtung meint „die geradlinige Verlängerung des Handrückens“ (Papasprou 2008: 33), wobei der Daumen unberücksichtigt bleibt. Abbildung 4 zeigt die Flachhand. Die Fingeransatzrichtung weist in diesem Fall nach vorne und stimmt mit der Richtung der Finger überein. In Abbildung 5 geht die Fingeransatzrichtung ebenfalls nach vorne, die Finger selber sind aufgrund der Fausthand jedoch umschlossen. Anhand dieses Beispiels wird deutlich, dass Fingeransatz- und Fingerrichtung nicht zwangsläufig identisch sein müssen.



**Abb. 4 Fingeransatzrichtung
nach vorne**



**Abb. 5 Fingeransatzrichtung
nach vorne**

Unter der dritten manuellen Komponente, der Ausführungsstelle, versteht man den Ort, an dem eine Gebärde gebildet wird. Man unterscheidet zwischen Ausführungsstellen am Körper und solchen im Raum (vgl. Perniss & Pfau & Steinbach 2007: 6). Beide Möglichkeiten sollen an dieser Stelle näher erläutert werden, beginnend mit den Ausführungsstellen am Körper. In aller Regel werden Gebärden an der Körpervorderseite ausgeführt, nur vereinzelt haben Gebärden ihre Ausführungsstelle außerhalb dieses Bereichs, z. B. hinter dem Rücken. Ein Großteil der Gebärden wird am Kopf, im Gesicht, am Rumpf, am Arm oder an der Hand ausgeführt. Abbildung 6 zeigt die Gebärde WENN mit der Ausführungsstelle im Gesicht oder noch genauer an der Nase (vgl. Film 1).



**Abb. 6 WENN
(Ausführungsstelle
an der Nase)**

Neben den Gebärden, die am Körper realisiert werden, gibt es auch solche, die ihre Ausführungsstelle im Raum haben. Die Nutzung des Raums spielt in der Gebärdensprache eine tragende Rolle. „Ganz anders als bei der Pantomime werden fast alle Bewegungen der Gebärdensprache in einem begrenzten Raum gebildet. Diesen Bereich nennt man den Gebärdenraum.“ (Boyes Braem 1995: 23). Der Gebärdenraum ist dreidimensional angelegt und gliedert sich somit vom Körper aus betrachtet in drei verschiedene Ebenen: die frontale, die senkrechte und die waagerechte Ebene. Die frontale Ebene teilt den Raum in „vorne“ und „hinten“, die senkrechte Ebene in „rechts“ und „links“ und die waagerechte Ebene in „oben“ und „unten“ (vgl. Papaspyrou 2008: 34). Die Gebärde WICHTIG, dargestellt in den Abbildungen 7a-c, soll zum einen als Beispiel für die Ausführungsstelle im Raum dienen und zum anderen aber auch erklären, was unter dem neutralen Gebärdenraum verstanden wird (vgl. Film 2). Zunächst einmal ist eindeutig zu erkennen, dass es sich um eine Gebärde handelt, die ihre Ausführungsstelle im Raum hat, da die Hände mit dem Körper nicht in Berührung kommen.



Abb. 7a)
WICHTIG neutral

Abb. 7b)
WICHTIG geschrien

Abb. 7c)
WICHTIG geflüstert

In Abbildung 7a wird die Gebärde WICHTIG im neutralen Gebärdenraum gebildet. Darunter versteht man den Bereich in Brusthöhe vor dem Körper. Gebärden, die ihre Ausführungsstelle im Raum haben, werden nahezu alle im neutralen Gebärdenraum gebildet. Wird der neutrale Bereich überschritten, kann dies aus zweierlei Gründen geschehen.

Erstens: „Die neutrale Ausführungsstelle wird immer dann verlassen, wenn es bei einer Äußerung entscheidend ist, wo die Gebärde ausgeführt wird, also wenn Verortung [⁴] [...] eine Rolle spielt.“ (Papasprou 2008: 47). Zweitens: M Verlassen des neutralen Raums kann sozusagen die „Lautstärke“ reguliert werden. Indem ein Sprecher eine Gebärde größer als üblich ausführt und dabei den neutralen Raum verlässt, will er seinem Gegenüber etwas „zurufen“ (vgl. Abb. 7b). Dies gilt natürlich auch umgekehrt. Führt man eine Gebärde etwas kleiner als gewöhnlich aus, wirkt dies wie ein Flüstern in der gesprochenen Sprache (vgl. Abb. 7c), wobei in diesem Fall anders als bei „Schreien“ der neutrale Gebärdenraum nicht verlassen wird. Die Gebärde wird lediglich kleiner gehalten (vgl. Boyes Braem 1995: 23f.).

Als vierte und letzte manuelle Komponente einer Gebärde ist die Bewegung zu nennen. Der dreidimensionale Raum lässt nicht nur eine Vielzahl an möglichen Ausführungsstellen zu, sondern erlaubt gleichermaßen auch unterschiedliche Bewegungsabläufe, sprich wie ist die Bewegung einer Gebärde beschaffen und wohin ist sie gerichtet. Laut Papasprou unterscheidet man zwischen handexternen Bewegungen und handinternen Bewegungen (vgl. Papasprou 2008: 50). Erstere beschreiben den Verlauf einer Bewegung. Der Gebärde JAHR beispielsweise liegt eine halbkreisförmige Bewegung zu Grunde, die Hand zieht auf Brusthöhe einen Halbkreis von links nach rechts (vgl. Abb. 8 & Film 3).



Abb. 8 JAHR (handexterne Bewegung)

⁴ Darauf wird in Kapitel 3.2.1 im Zusammenhang mit den Raumverben noch genauer eingegangen.

Bei handinternen Bewegungen hingegen handelt es sich um solche, die an den Fingern bzw. an der ganzen Hand erfolgen. Dies wird sehr deutlich bei der Gebärde BLUME, bei der eine Bewegung des Öffnens zu beobachten ist (vgl. Film 9 & Film 4). Anders als bei JAHR, verändert sich die Hand selber während der Ausführung.



Abb. 9 BLUME (handinterne Bewegung)

Handexterne und handinterne Bewegungen können auch in Kombination auftreten, wie es in Abbildung 10 der Fall ist (vgl. Film 5). Die Gebärde ÜBERLEGEN beinhaltet zum einen eine handexterne Bewegung (Gerade) und zum anderen eine handinterne Bewegung (Fingerspiel) (vgl. Papaspyrou 2008: 57).



**Abb. 10 ÜBERLEGEN
(Kombination aus handexterner und handinterner Bewegung)**

Um eine Gebärde adäquat beschreiben zu können, müssen auch nichtmanuelle Komponenten mit einbezogen werden. Diese spielen in der Gebärdensprache eine weitaus größere Rolle, als man zunächst annehmen mag. Mittels Mimik, Blick, Kopf, Oberkörper und Mundbild können Gebärden oder gar ganze Sätze ihre Bedeutung verändern. Mimik bezeichnet die Bewegungen der Gesichtsoberfläche; Augen und Mund bilden dabei die wichtigsten Elemente. Durch Mimik werden Emotionen wie z. B. Trauer, Wut, Freude oder Überraschung zum Ausdruck gebracht.

Die Bedeutung der Blickrichtung ist nicht zu unterschätzen. Mithilfe dreier Blicktypen werden wichtige Funktionen erfüllt. Es wird unterschieden zwischen dem Blick zum Gesprächspartner, dem Blick aus einer Handlungsrolle und dem Blick auf die gebärdende Hand. Mit dem Blick zum Gesprächspartner baut der Sprecher Kontakt zu seinem Gegenüber auf, um einerseits sicherzugehen, dass das Gespräch im Gange ist und andererseits „Feedback-Signale“ seines Gesprächspartners wahrzunehmen (vgl. Papaspyrou 2008: 72). Die Kontaktaufnahme zum Gesprächspartner ist nicht charakteristisch für Gebärdensprachen, sondern taucht genauso in Lautsprachen auf. Der Blick aus einer Handlungsrolle meint das Erzählen aus der Perspektive einer anderen Person, in die der Sprecher hineinschlüpft. Zuletzt kann der Blick auf die gebärdende Hand fokussiert werden. Dadurch werden Gegenstände und Personen im Raum verortet. Will der Sprecher im Laufe seiner Erzählung Rückbezug auf diesen Gegenstand oder diese Person nehmen, dann genügt ein Blick zu genau der Stelle, an der er den besagten Gegenstand bzw. die Person zuvor gebärdet hat (vgl. Happ 2005: 24f.). Eine unnötige Wiederholung der Gebärde entfällt somit. Werden Bewegungen im Raum dargestellt, also beispielsweise eine Person geht von A nach B, dann verfolgt der Sprecher auch dies mit seinem Blick.

Kopf und Oberkörper gehören zum natürlichen Körperausdruck eines Menschen. Während dem Oberkörper nur selten eine sprachliche Funktion zugesprochen wird, kann der Kopf hingegen durch das Einnehmen verschiedener Positionen zum Ausdruck bringen. Ein vorgestreckter Kopf zeugt von Interesse, ein Kopfnicken ist ein Zeichen von Zustimmung, ein zurückgezogener Kopf deutet Vorbehalte oder Unzulänglichkeit an, um nur einige Beispiele zu nennen. Auch an dieser Stelle sei gesagt, dass die genannten Kopfpositionen nicht zwangsläufig DGS-spezifisch sind, sondern auch Bestandteil der meisten Lautsprachen. Mundbilder, als letzte nichtmanuelle Komponente, sind ebenfalls unter dem Einfluss von Lautsprachen zurückzuführen. Boyes Braem unterscheidet zwischen zwei Varianten von Mundbildern.

Die erste Variante versteht unter dem Mundbild das „vollständige stimmlose Aussprechen von Wörtern der gesprochenen Sprache, was dem Flüstern von Wörtern, Phrasen oder ganzen Sätzen nahe kommt“. Die zweite Variante beschränkt sich auf „die Nachahmung der visuell wahrnehmbaren Lippenbewegungen, die Wörtern der gesprochenen Sprache zugeordnet werden.“ (Boyes Braem 1995: 114f.). Das Wort wird dabei also auf den Teil verkürzt, der eine Veränderung des Mundbilds hervorruft. Als Beispiel soll das Wort *Rauch* dienen. Das Mundbild würde sich dabei auf /Rau/ reduzieren, da das *-ch* auf den Lippen nicht sichtbar ist (vgl. Boyes Braem 1995: 115). Auf Flexion, z. B. bei Verben, wird beim Mundbild komplett verzichtet, stattdessen wird lediglich der Infinitiv oder eine Stammform erzeugt.

Dieses Kapitel gab einen sehr umfassenden Einblick in die Phonologie der DGS mit der Absicht zu einem Grundverständnis beizutragen. Zum Abschluss sollen anhand einer Gebärde alle vorgestellten Komponenten nochmals aufgezeigt werden, sodass die Zusammenhänge erkennbar werden. Abbildung 11 zeigt die Gebärde FLEIßIG (vgl. Film 6).



Abb. 11 FLEIßIG

Manuelle Komponente			
Handform	Handstellung	Ausführungsstelle	Bewegung
Beide Hände bilden eine Faust	Handflächenorientierung: oben Fingeransatzrichtung: nach vorne	Vor dem Oberkörper, im neutralen Gebärdenraum	Fäuste kreisen mehrfach voneinander weg

Nichtmanuelle Komponente			
Mimik	Blick	Oberkörper/Kopf	Mundbild
Augen weit geöffnet, Augenbrauen dabei nach oben gezogen	Blick zum Gesprächspartner	Oberkörper leicht angespannt, Schultern nach hinten gestreckt	Der Mund formt das Wort ‚fleißig‘

Tabelle 1: Beschreibung der Komponenten am Beispiel FLEIßIG

Auf diese Weise kann letztlich jede Gebärde in ihren e Komponenten bestimmt werden.

1.2 Morpheme

Im vorigen Kapitel wurden die kleinsten bedeutungsunterscheidenden Formelemente der DGS aufgeführt. Nun gilt es einen Blick auf die kleinsten bedeutungstragenden Elemente zu werfen, die Morpheme. Diese bilden die einzelnen Bausteine eines Wortes, wobei zwischen freien und gebundenen Morphemen unterschieden wird. Während freie Morpheme alleine vorkommen können, treten die gebundenen Morpheme nur in Verbindung mit freien auf (vgl. Vater 2002: 64). Da diese Arbeit die Verbalklassen der DGS u. a. auch aus morphologischer Sicht untersucht, ist es zunächst notwendig zu klären, wie Morpheme in der DGS realisiert werden⁵. Es gibt Gebärden, die aus nur einem Morphem bestehen, wie z. B. LEHRER oder SCHLAFEN (vgl. Abb. 12a/b & Film 7 u. 8). Sie sind monomorphemisch.

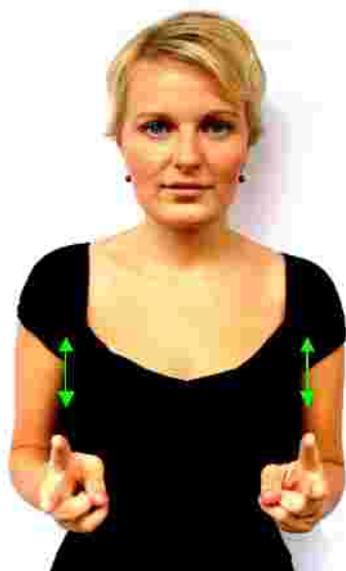


Abb. 12a) LEHRER



Abb. 12b) SCHLAFEN

In der deutschen Lautsprache hingegen sind die gleichen Wörter polymorphemisch, d. h. sie enthalten mehr als ein Morphem. Das Wort Lehrer z. B. besteht aus zwei Morphemen: *Lehr-er*, dem freien Morphem *Lehr-* und dem gebundenen Morphem *-er*, welches für eine männliche Person steht. Das Wort schlafen zieht folgende Morphemgrenzen: *schlaf-en*, das freie Morphem *schlaf-* bildet den Stamm des Verbs und das daran gebundene Morphem *-en* indiziert, dass es sich um die Infinitivform handelt.

⁵ Dieses Wissen ist Voraussetzung, besonders für die Kapitel 4 und 5, die sich mit Klassifikation und Kongruenz befassen.

Dieser direkte Vergleich zeigt, dass die deutsche Lautsprache und die DGS unterschiedlicher Morphemsegmentierungen unterliegen. So wird in der deutschen Lautsprache z. B. eine Geschlechterunterscheidung mithilfe von Morphemen vorgenommen. Die DGS hingegen verfügt nicht über solch ein spezifisches Morphem, da Gebärdensprachen das Geschlecht nicht anzeigen. Die Gebärde LEHRER in Abbildung 12a kann also sowohl für eine männliche als auch für eine weibliche Person stehen. Um welches Geschlecht es sich letztlich handelt, kann wie so oft in Gebärdensprachen nur durch den Kontext erschlossen werden. Selbstverständlich gibt es in der DGS auch Wörter, die aus mehreren Morphemen bestehen, also polymorphemisch sind (vgl. Abb. 13 & Fi 9).



Abb. 13 ÜBEN_{eifrig}

Die Gebärde ÜBEN_{eifrig} enthält insgesamt drei Morpheme: erstens die Grundbedeutung der Gebärde „üben“. Zweitens wird durch die beschleunigte Bewegung die zusätzliche Bedeutung „eifrig“ ausgedrückt. Und drittens wird der *Lehrer* durch die Mimik verstärkt (vgl. Papaspyrou 2008: 79). In diesem Beispiel wird die Art und Weise wie eine Tätigkeit ausgeführt wird durch Morpheme ausgedrückt. In der deutschen Lautsprache ist dafür kein spezielles Morphem eingerichtet.

2. Wortklassen

2.1 Mögliche Kriterien für eine adäquate Beschreibung

Die Einteilung in Wortklassen ist ein wesentlicher Bestandteil einer jeden Grammatikbeschreibung, wobei die Anzahl der Wortklassen, über die eine Sprache verfügt, sehr unterschiedlich ausfallen kann. Etliche Sprachen dieser Welt weisen zum Beispiel keine Präpositionen auf. Andere Wortklassen hingegen kommen in nahezu jeder Sprache vor und können somit als „sprachliche Universalien“ bezeichnet werden (Erlenkamp 2001: 68). Dass bestimmte Wortklassen einen universalsprachlichen Charakter haben, wird innerhalb der Sprachwissenschaft zwar immer wieder in Frage gestellt, dennoch zählen die meisten Linguisten die drei folgenden Wortklassen zu den Universalien: Nomen, Verben und Adjektive. Dabei muss selbstverständlich beachtet werden, dass die Merkmale, die jene Wortklassen tragen, nicht auch automatisch als allgemeingültig angesehen werden dürfen. Sprachen sind in ihrer Struktur so unterschiedlich und komplex, dass wir zum Beispiel Verben in Sprache X ein Merkmal zuweisen, welches dagegen auf Verben der Sprache Y keineswegs zutrifft (vgl. Erlenkamp 2001: 67). Während die zuvor genannten Wortklassen (Verben, Nomen und Adjektive) also als universalsprachlich gelten, können deren Merkmale von Sprache zu Sprache unterschiedlich ausfallen. Obgleich die Wortklassen hinsichtlich der Merkmalsverteilung Abweichungen aufweisen, müssen sie dennoch einen gemeinsamen Kern haben, um dem Status von Universalien gerecht zu werden. Dabei gelten gerade bei indogermanischen Sprachen bestimmte Eigenschaften als typisch bzw. prototypisch. Nomen indoeuropäischer Sprachen zum Beispiel werden oftmals als typisch angesehen, wenn sie auf ein Objekt referieren. Verben hingegen sind dadurch gekennzeichnet, dass sie Handlungen bezeichnen (vgl. Erlenkamp 2001: 70).

Wollen wir nun die Wortklassen einer Einzelsprache beschreiben, dann müssen zunächst Kriterien festgelegt werden. Um bei deren Auswahl ein willkürliches Vorgehen zu vermeiden, soll vorab geklärt werden, wie diese Kriterien sinnvoll zu ermitteln sind. Müssen sie für jede Sprache individuell bestimmt werden oder gibt es standardisierte Kriterien, nach denen die Einteilung der Wortklassen in allen Sprachen dieser Welt funktioniert? Erlenkamp beantwortet diese Frage wie folgt:

Für die Untersuchung einer Einzelsprache werden jeweils die ‚am besten passenden‘ Kriterien für die Beschreibung der Klassen gewählt, ausgehend von der Theorie und dem Hintergrundwissen, das ein Linguist oder eine Linguistin mitbringt (Erlenkamp 2001: 68).

Die Kriterien werden also auf die zu analysierende Sprache abgestimmt. Aber was genau meint Erlenkamp, wenn sie von den „am besten passenden Kriterien spricht? Dies soll anhand eines konkreten Beispiels näher erläutert werden. Die Unterteilung von Verben und Nomen im Deutschen basiert auf Kriterien wie „kasustragend“ vs. „kann nach Personkongruenz flektiert werden“. Dies setzt logischerweise voraus, dass die zu beschreibende Sprache tatsächlich über Kasus und Personkongruenz verfügt. Andernfalls wäre das Kriterium wenig sinnvoll (vgl. Erlenkamp 2001: 69).

Die Unterscheidung der Wortklassen kann auf verschiedenen Ebenen erfolgen. Wörter verfügen über semantische, morphologische und syntaktische Eigenschaften. Untersucht man die Wörter hinsichtlich ihrer Bezugsnahme, also ob sie ein Objekt, eine Handlung oder eine Eigenschaft benennen, dann handelt es sich um eine Unterscheidung der Wortklassen auf semantischer Ebene. Morphologische Eigenschaften beschreiben den Gebrauch von Morphemen. In der deutschen Lautsprache beispielsweise können sowohl Nomen als auch Adjektive nach Kasus, Numerus und Genus dekliniert werden. Verben dagegen sind als einzige Wortklasse konjugierbar hinsichtlich Person, Numerus, Tempus, Modus und Diathese. Die Funktion, die ein Wort innerhalb einer Phrase oder eines Satzes einnimmt, fällt unter die syntaktischen Eigenschaften. Während Verben als Prädikat realisiert werden, fungieren Nomen in den meisten Fällen als Argumente. Aus den soeben genannten Eigenschaften ergeben sich die unterschiedlichen Kriterien, nach denen die Wortklassen identifiziert werden. Auf drei Ebenen, Semantik, Morphologie und Syntax, erfolgt demnach die Klassenbildung, wobei eine strikte Trennung dieser Bereiche nicht immer möglich ist. Daher kann es auch zu einer Kombination der Ebenen kommen, wodurch weitere Kriterien entstehen, z. B. morphosyntaktische.

Bislang wurde lediglich von der Einteilung in Wortklassen gesprochen. Dabei ging es zunächst darum Kriterien so auszuwählen, dass eine Unterscheidung zwischen Nomen, Verb, Adjektiv und weiteren Wortklassen möglich ist. Daran anknüpfend kann man sich nun natürlich einer bestimmten Wortklasse ausführlich widmen, z. B. weitere Subklassifizierungen untersuchen. Hierbei ist die Kriterienauswahl genauso geregelt wie bei der Wortklasseneinteilung selbst. Erneut muss beachtet werden, welche Kriterien passen, und welche eben nicht. Auch hierzu ein Beispiel zur Verdeutlichung: Ziel sei es Verben nach unterschiedlichen Kriterien in Klassen zu unterteilen. In einer Sprache X könnte die „Flektierbarkeit eines Verbs“ als hinreichendes Kriterium gelten. Dies setzt voraus, dass sich Verben der Sprache X in flektierbare und nicht-flektierbare Verben unterteilen lassen.

In einer Sprache Y hingegen, in der alle Verben flektierbar sind, würde das Flektierbarkeitskriterium zur Unterteilung der Verben wenig Sinn machen. Flektierbarkeit von Verben wäre demnach in Sprache Y vielmehr ein notwendiges Kriterium, damit ein Wort überhaupt als Verb bezeichnet werden kann.

In dieser Arbeit werden die Verbalklassen der deutschen Gebärdensprache untersucht. Auch hier gilt es vorerst passende Kriterien zu ermitteln, welche Voraussetzung für eine erfolgreiche Analyse sind. Das folgende Kapitel gibt zunächst einen Überblick über die Wortklassen der DGS.

2.2 Wortklassen der DGS

In Kapitel 2.1 wurden Nomen, Verben und Adjektive als Wortklassen bezeichnet. Sie kommen mit nur sehr wenigen Ausnahmen in fast allen Sprachen dieser Welt vor. Dies betrifft nicht nur Lautsprachen, sondern zählt zweifellos auch für Gebärdensprachen, wobei der Terminus Wortklassen dann natürlich unzutreffend ist. Richtigerweise sollte anstelle dessen von Gebärdenklassen die Rede sein. Die in der DGS vorkommenden Gebärdenklassen sollen nun in aller Kürze hinsichtlich semantischer, morphologischer und syntaktischer Aspekte vorgestellt werden. Semantisch betrachtet sind Nomen, Verben und Adjektive der DGS eindeutig unterscheidbar. Nomen nehmen Bezug auf Eigennamen oder Sachbezeichnungen. Verben beschreiben Handlungen, Zustände und Vorgänge. Adjektive drücken Eigenschaften aus.

Solch eine klare Differenzierung zwischen den genannten drei Wortklassen ist morphologisch gesehen in der DGS jedoch nicht möglich. „Viele Gebärden weisen formal betrachtet keine spezifischen Merkmale auf, die der eindeutigen klassischen Einordnung der Lautsprachlinguistik in Nomen, Verben und Adjektive dienen könnten.“ (Papaspyrou 2008: 105). Anders als in der deutschen Lautsprache sind die Wortklassen der DGS also nicht anhand von Morphemen identifizierbar. Als Beispiel hierfür dient die Gebärde WOHNEN, die unterschiedlich verwendet wird. Einerseits kann sie den Zustand des Wohnens ausdrücken und somit als Verb realisiert werden, andererseits aber auch für das Nomen „Wohnung“ stehen. Sowohl das Verb „wohnen“ als auch das Nomen „Wohnung“ werden gleichermaßen gebärdet.

Um welche Wortklasse es sich letztendlich handelt, lässt sich nur aus dem Kontext erschließen. In der deutschen Lautsprache dagegen zeigt sich bereits an der Endung *-ung* bei „Wohnung“, dass es sich um ein Nomen handelt. Genauso wird durch die Endung *-en* bei „wohnen“ die Infinitivform des Verbs kenntlich gemacht.

Auf syntaktischer Ebene übernehmen Nomen, Verben und Adjektive in der DGS dieselben Funktionen wie in der deutschen Lautsprache. Verben werden innerhalb einer Phrase oder eines Satzes als Prädikat realisiert, Nomen als Subjekte oder Objekte. Das Verb bildet das strukturelle Zentrum eines Satzes mit der Fähigkeit bestimmte Satzglieder an sich zu binden. Je nach Stelligkeit fordert das Verb entsprechend viele Argumente. Es eröffnet Leerstellen, welche durch Ergänzungen gefüllt werden, die in Form von Subjekten bzw. Objekten auftreten.

2.3 Auswahl der Kriterien

Über die genannten Gebärdenklassen Nomen, Verben und Adjektive hinaus, verfügt die deutsche Gebärdensprache selbstverständlich auch über weitere Klassen wie z. B. Präpositionen. Auf deren nähere Erläuterung wird allerdings verzichtet, da dies über den Rahmen dieser Arbeit hinausgehen würde. Wie zuvor bereits erwähnt, soll das Hauptaugenmerk speziell auf den Verben der DGS liegen und der Frage, wie diese sinnvoll subklassifiziert werden können. Die Kriterien, nach denen diese Analyse erfolgt, sollen vorweg dargelegt werden. Nach Kapitel 2.1 besteht die Möglichkeit, die auf semantischer, morphologischer und syntaktischer Ebene zu untersuchen. Die semantische Komponente bleibt im Verlauf dieser Arbeit weitgehend unberücksichtigt. Dieses Vorgehen ist dadurch zu begründen, dass die semantischen Verbalklassen sich nicht sonderlich von denen der deutschen Lautsprache unterscheiden und daher für mich weniger von Interesse sind. Demnach wird sich bei der Analyse also auf die morphologische syntaktische Komponente beschränkt.

3. Verbalklassen der DGS

Wer sich mit der einschlägigen Literatur zur Verbklasseneinteilung der DGS beschäftigt, wird schnell zu dem Schluss kommen, dass es nicht nur eine Möglichkeit gibt Verben sinnvoll zu gliedern, sondern eine ganze Reihe von Vorschlägen. Trotz unterschiedlicher Forschungsansätze, hat sich die Verbklasseneinteilung von Padden (1988) weitläufig etabliert. Sie untersuchte die Verben der ASL⁶ gemäß ihrem morphosyntaktischen Verhalten. Laut Keller sind diese Erkenntnisse ohne weiteres auf die DGS übertragbar, da sich Verben sowohl in der ASL als auch in der DGS gleichsam verhalten. Paddens Analyse wurde von vielen Forschern übernommen und teilweise auch erweitert. Daraus ergibt sich eine Standardverbeinteilung in drei Klassen (vgl. Keller 2001: 39):

- 1) Nichtflektierende, einfache Verben wie z. B. SCHLAFEN, MÖGEN
- 2) Flektierende Orts- und Bewegungsverben (Raumverben) wie z. B. GEHEN
- 3) Flektierende Richtungsverben wie z. B. GEBEN, FRAGEN

Die Verbeinteilung nach Padden soll als Grundlage für weitere Arbeit dienen. Im Folgenden werden die drei Klassen genauer bestimmt, weiter untergliedert und in einer detaillierten Analyse aufbereitet.

3.1 Nichtflektierende – einfache Verben

Die einfachen Verben der DGS können nicht flektiert werden, was heißt, es handelt sich um Verben ohne sichtbare Kongruenzmarkierung. Einfache Verben werden untergliedert in (vgl. Papaspyrou 2008: 109):

- 1) Körpergebundene einfache Verben
- 2) Nicht-körpergebundene einfache Verben

Verben der ersten Gruppe werden am Körper ausgeführt, z. B. LIEBEN, SCHLAFEN oder DENKEN (vgl. Abb. 14 & Film 10).

⁶ ASL: Abkürzung für American Sign Language



Abb. 14 DENKEN (körpergebunden)

Die Ausführungsstelle dieser Verbgebärden ist unveränderbar. Zur zweiten Gruppe der einfachen Verben zählen solche, die nicht am Körper ausgeführt werden, z. B. STERBEN (vgl. Abb. 15 & Film 11).



Abb. 15 STERBEN (nicht-körpergebunden)

Beide vorgestellten Varianten der einfachen Verben kongruieren weder in Numerus noch Person, dennoch gibt es Möglichkeiten die Bedeutung der Gebärde dementsprechend zu modifizieren. Das Kongruenzverhalten der einfachen Verben wird in Kapitel 5.1 genauer erfasst und bleibt deswegen zunächst unberücksichtigt.

3.2 Flektierende - komplexe Verben

3.2.1 Raumverben (Standort- und Bewegungsverben)

Bei Standort- und Bewegungsverben handelt es sich „um diejenigen Verben, die einen Standort bezeichnen (z. B. STEHEN, SITZEN) oder eine Bewegung definieren (z. B. STELLEN, NEHMEN, FAHREN, SICH-BEFINDEN).“ (Boyes Braem 1995: 75). Bei dieser besonderen Gruppe von Verben entsteht also immer ein räumlicher Bezug. Padden spricht daher auch von Raumverben (vgl. Padden 1988: 40). Während die Standortverben lediglich einen bestimmten Ort im Raum markieren, z. B. wo jemand steht oder sitzt, beschreiben die Bewegungsverben immer eine Bewegung von Punkt A zu einem Punkt B, wenngleich die Bewegungsform unterschiedlich ausfallen kann. Die Verben GEHEN und FAHREN beispielsweise bezeichnen zwar verschiedene Bewegungsformen, beide implizieren aber eine Bewegungsrichtung. Bleiben wir bei dem Verb GEHEN. „Die Gebärde für das Verb beginnt am Ausgangspunkt und wird auf das Ziel der Tätigkeit gerichtet, bzw. dorthin bewegt.“ (Boyes Braem 1995: 55). Dies klingt zunächst sehr abstrakt, fraglich bleibt also, wie ein Bewegungsverb wie GEHEN der DGS realisiert wird. Dazu folgender Beispielsatz: Ich gehe morgen von der Universität in die Stadt. Übersetzt in die Grammatik der DGS würde der Satz lauten: MORGEN ICH UNIVERSITÄT_a INDEX_a GEHEN STADT_b INDEX_b (vgl. Abb. 16 & Film 12).

Isoliert betrachtet würden die Gebärden UNIVERSITÄT und STADT direkt vor der Brust ausgeführt werden, also innerhalb des neutralen Gebärdenraums. Die Gebärden UNIVERSITÄT und STADT sind in unserem Beispiel jedoch Teil einer syntaktischen Struktur. Wie Abbildung 16 zu entnehmen ist, befinden sich ihre Ausführungsstellen nun links bzw. rechts vom Körper. Durch das Pointieren mit dem Zeigefinger werden diese Orte im Raum zusätzlich markiert, hier als INDEX⁷ gekennzeichnet. Die Ausführungsstellen verlagern sich, der neutrale Gebärdenraum wird dabei verlassen.

Wie ist das zu erklären? In Kapitel 1.1 wurden bereits mögliche Gründe für eine Überschreitung des neutralen Gebärdenraums genannt, darunter auch der Aspekt der Verortung. Sowohl die Universität als auch die Stadt werden demnach an bestimmten Stellen im Raum verortet.

⁷ Mit der INDEX-Gebärde werden Orte, Personen oder Gegenstände im Raum verortet, d. h. ihnen wird ein bestimmter Punkt zugewiesen, auf den der Sprecher im Laufe des Gesprächs Rückbezug nehmen kann.

Durch die tiefgestellten Buchstaben wird in der Notation deutlich, um welchen Ort es sich jeweils handelt. Das Tätigkeitsverb GEHEN beginnt nun an der Stelle INDEX_a (=Universität) und bewegt sich auf die Stelle INDEX_b (=Stadt) zu (vgl. Boyes Braem 1995: 57).

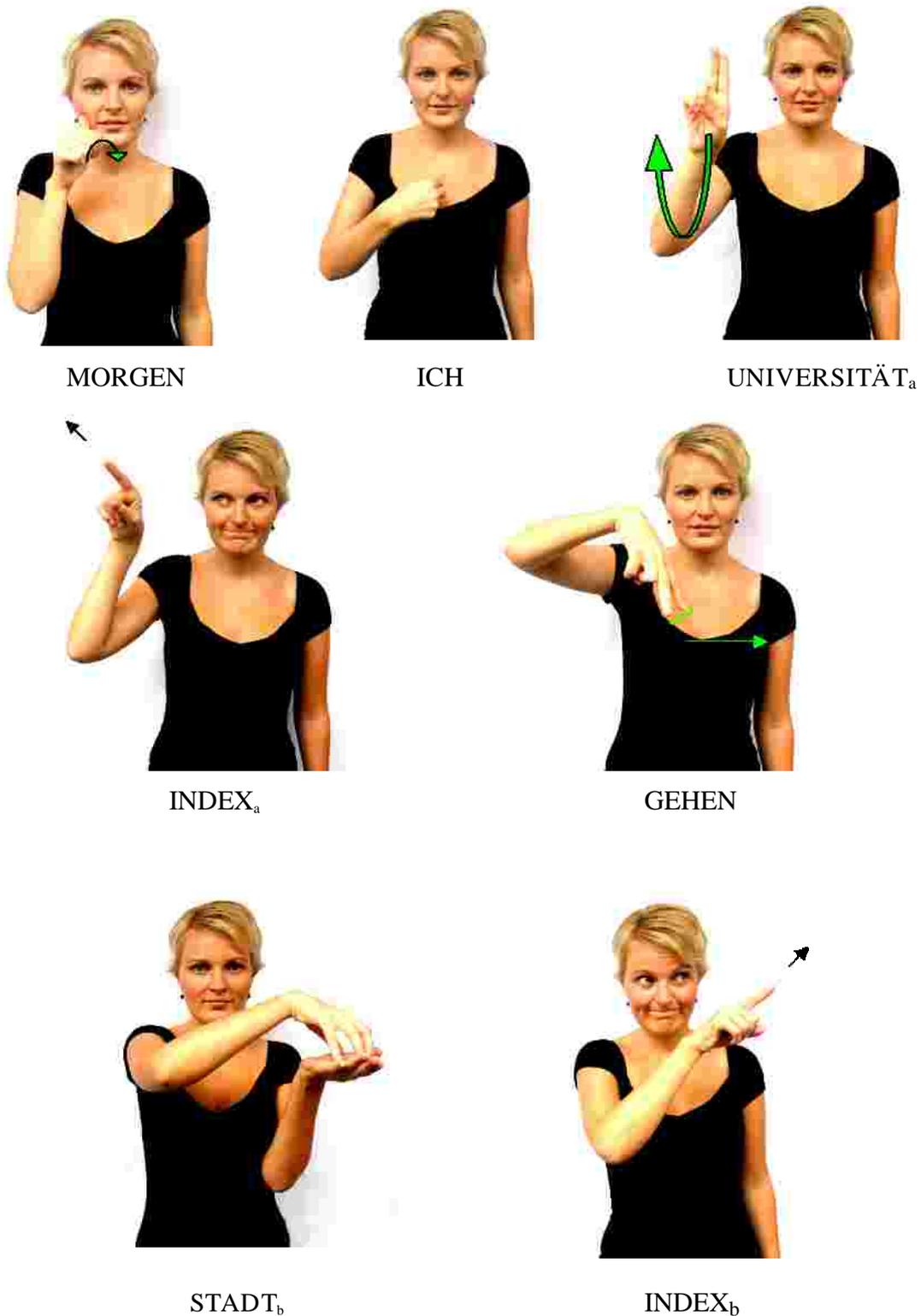


Abb. 16 MORGEN ICH UNIVERSITÄT_a INDEX_a GEHEN STADT_b INDEX_b
„Ich gehe morgen von der Universität in die Stadt“

Die Möglichkeit der Verortung als grammatisches Phänomen der DGS dient ganz allgemein der Vereinfachung von Satzstrukturen. Dies zeigt sich konkret in den folgenden Aspekten:

- 1) Durch die Verortung legt ein Sprecher Punkte im Raum fest, d. h. er bestimmt, wo sich was befindet. Die jeweils markierten Punkte vertreten somit also den jeweiligen Ort, z. B. die Universität, die Stadt, das Kino, die Schule usw. Die Verortung durch die INDEX-Gebärde geschieht nur einmal. Möchte der Sprecher im Laufe des Gesprächs auf die jeweiligen Orte zurückkommen, dann müssen die Orte nicht noch mal eigens gebärdet werden. Es genügt, wenn er sich auf die genannten Punkte im Raum zurück bezieht. Möchte der Sprecher unser Beispiel betreffend, nun zum Ausdruck bringen, dass er aus der Stadt wieder zurück zur Universität geht, dann wird die Tätigkeitsgebärde GEHEN lediglich von INDEX_b (=Stadt) zu INDEX_a (=Universität) bewegt, d. h. also genau entgegengesetzt. Auf eine Wiederholung der Örtlichkeiten STADT und UNIVERSITÄT kann dabei verzichtet werden.
- 2) Die Tätigkeitsgebärde, die sich zwischen den festgelegten Punkten im Raum bewegt, deckt nicht nur das Verb GEHEN ab, sondern vermittelt ebenso die Information, wovon diese Bewegung ausgeht und wohin sie letzt ich führt. „Im Sprachgebrauch der Linguistik heißt das, die Tätigkeitsgebärde GEHEN ist für die Information über Ausgangspunkt und Ziel **flektiert**.“ (Boyes Braem 1995: 58). Anders als in der deutschen Lautsprache fallen demnach in der DGS die Präpositionen wie *von* und *in* vollständig weg (was nicht heißen soll, dass die DGS grundsätzlich eine Sprache ohne Präpositionen ist).
- 3) Punkt 1 und 2 haben gezeigt inwiefern ein Satz verkürzt wird. Bewegungsverben erlauben dem Sprecher bestimmte Punkte im Raum zu koordinieren. Insgesamt bedeutet dies, dass die Gebärdensprache Zusammenhänge simultan zum Ausdruck bringen kann. Wofür in der gesprochenen Sprache eine Vielzahl von Wörtern benötigt wird, kann die DGS mehrere Bedeutungen in einer Gebärde gleichzeitig vermitteln. Man spricht dabei auch von Inkorporation⁸. Wenngleich die Produktion einer einzelnen Gebärde länger dauert als das Formulieren des entsprechenden Wortes, können komplexe Aussagen in der DGS dank Inkorporation ebenso schnell wie in der gesprochenen Sprache transportiert werden.

⁸ Inkorporation meint die Vereinigung zweier oder mehrerer Gebärden bzw. Bedeutungen.

Zusammengefasst kongruieren Bewegungsverbren mit Orten. Durch die INDEX-Gebärde können Örtlichkeiten im Raum markiert und zueinander in Bezug gesetzt werden. Bislang offen geblieben ist, wie Personen miteinander in Verbindung gebracht werden. Diese Aufgabe kommt den sogenannten Richtungsverbren zu.

3.2.2 Richtungsverbren

Richtungsverbren⁹ funktionieren ähnlich wie Raumverbren mit dem Unterschied, dass Ausgangspunkt und Ziel der Tätigkeit nicht Orte, sondern Personen darstellen. Richtungsverbren zeichnen sich dadurch aus, dass ein Transfer zwischen Personen stattfindet. Dabei kann es sich um Gegenstände handeln, die von einer Quelle (Person A) zu einem Ziel (Person B) transportiert werden, z. B. BRINGEN oder SCHENKEN. Genauso werden darunter aber auch „zwischenmenschliche Botschaften“ verstanden, wie z. B. FRAGEN, ERKLÄREN oder SCHIMPFFEN. „Der Inhalt ‚wandert‘ dabei virtuell durch den Raum und geht von einer Person zu einer anderen.“ (Papasprou 2008: 126). Papasprou unterscheidet zwischen bidirektionalen und monodirektionalen Richtungsverbren. Während die bidirektionalen Richtungsverbren sowohl über das Subjekt als auch das Objekt flektiert werden, stimmen die monodirektionalen Richtungsverbren lediglich mit dem Objekt überein (vgl. Papasprou 2008: 127). Beide Typen der Richtungsverbren werden in den folgenden Kapiteln vorgestellt.

3.2.2.1 Bidirektionale Richtungsverbren

Bidirektionale Richtungsverbren sind in ihrer Bewegungsrichtung flexibel, d. h. „Anfangs- und Endpunkt einer Gebärde sind austauschbar.“ (Papasprou 2008: 127). Durch die umkehrbare Bewegungsrichtung der Tätigkeitsgebärde wird gezeigt, wer was mit wem macht. Der Anfangspunkt der Gebärde steht dabei immer für das Subjekt, der Endpunkt für das entsprechende Objekt (Dativ- oder Akkusativobjekt). Dies soll anhand des Richtungsverbs FRAGEN veranschaulicht werden. Abbildungen 17a und 17b zeigen zwei verschiedene Aussagen.

⁹ In der Literatur auch als Kongruenz- oder Übereinstimmungsverbren geläufig

Wo in der deutschen Lautsprache Personalpronomen unerlässlich sind, genügt in der DGS einzig das Verb. Lediglich durch die veränderte Bewegungsrichtung passt sich das Verb an seine Mitspieler an (vgl. Film 13). Im Satz mit der Bedeutung ‚Ich frage dich‘ (vgl. Abb. 17a) beginnt die Gebärde beim Sprecher und bewegt sich auf sein Gegenüber zu. Möchte man genau das Gegenteil ausdrücken, also ‚Du fragst mich‘, dann ändert sich dementsprechend die Bewegungsrichtung des Tätigkeitsverb, sprich die Gebärde führt vom Gegenüber hin zum Sprecher (vgl. Abb. 17b).



Abb. 17a) ich FRAGEN du
,Ich frage dich‘



Abb. 17b) du FRAGEN ich
,Du fragst mich‘

Bei bidirektionalen Richtungsverben wie FRAGEN, GEBEN ANRUFEN wird allein durch die Bewegungsrichtung kenntlich, wer Subjekt und wer darstellt. Handform und Handstellung bleiben dabei erhalten. Anders ist dies bei Verben wie ERKLÄREN, BESUCHEN oder PFLEGEN, bei denen eine Übereinstimmung über die Handflächenorientierung bzw. die Ausrichtung der Fingerspitzen erfolgt (vgl. Abb. 18a-c & Film 14). In den genannten Beispielen handelt es sich bis jetzt immer um anwesende Referenzen, soll heißen, dass die Personen, über die gesprochen wird, gleichzeitig auch Aktanten des Gesprächs sind. Wie aber verhalten sich Richtungsverben, wenn über eine dritte Person gesprochen wird? Ist ein Referent nicht so muss dieser vom Gebärdenden im Vorfeld eingeführt und im Raum verortet werden.

Das Richtungsverb folgt dann dieser Verortung. In Abbildung 18c (‚Mein Freund besucht mich‘) wurde der Freund zuvor vom Gebärdenden aus oben rechts markiert. Die Bewegung beginnt nun also an ebendieser Stelle und geht auf den Gebärdenden zu.



Abb. 18a) ich BESUCHEN du
,Ich besuche Dich.'



Abb. 18b) du BESUCHEN ich
,Du besuchst mich.'

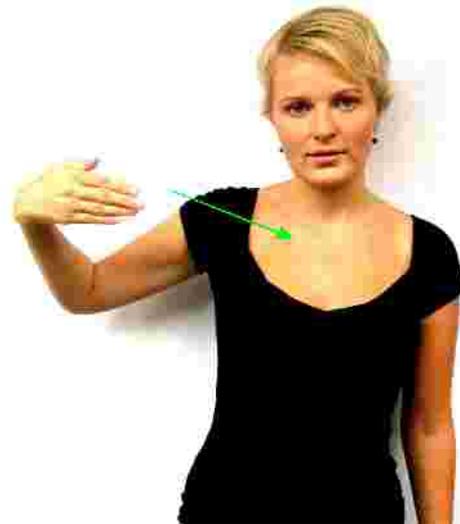


Abb. 18c) er BESUCHEN ich
,Er besucht mich.'

Spricht der Gebärdende über mehrere nicht anwesende Personen, so geschieht dies nach dem gleichen Prinzip. Angenommen der Sprecher möchte etwas über seinen Vater, seinen Bruder, dessen Freundin und einen Verkäufer erzählen, muss er zuvor die betreffenden Personen einführen und zusätzlich kenntlich machen, in welchem Verhältnis sie zueinander stehen. Durch die Verortung bekommt jede der Personen einen Platz im Raum zugewiesen (vgl. Abb. 19 & Film 15).



Abb. 19 Verortung der Personen im Raum

Auf diese Weise können jegliche Zusammenhänge zwischen den Personen dargestellt werden. Möchte der Sprecher beispielsweise sagen: ‚Mein Vater schenkt meinem Bruder ein Fahrrad‘, dann setzt das Richtungsverb SCHENKEN an der markierten Stelle für Vater an und bewegt sich zu dem Punkt, wo zuvor der Bruder lokalisiert wurde (vgl. Abb. 19a). Das Verb SCHENKEN wird demnach also für Subjekt (mein Vater) und Dativobjekt (meinem Bruder) flektiert. Das Fahrrad ist für den Bruder nun jedoch viel zu klein und deswegen schenkt er es weiter an seine Freundin (vgl. Abb. 19b). Diese besitzt nun aber schon ein Fahrrad und schenkt es dem Verkäufer zurück. SCHENKEN wird in diesem Fall wie in Abbildung 19c flektiert. Diese Beispiele zeigen, dass durch die Raumnutzung in der DGS auf ständige Wiederholungen der Pronominalreferenzen verzichtet werden kann. In der gesprochenen Sprache hingegen führen die manchmal nicht eindeutigen Pronomen zu Unklarheiten (vgl. Boyes Braem 1995: 65).

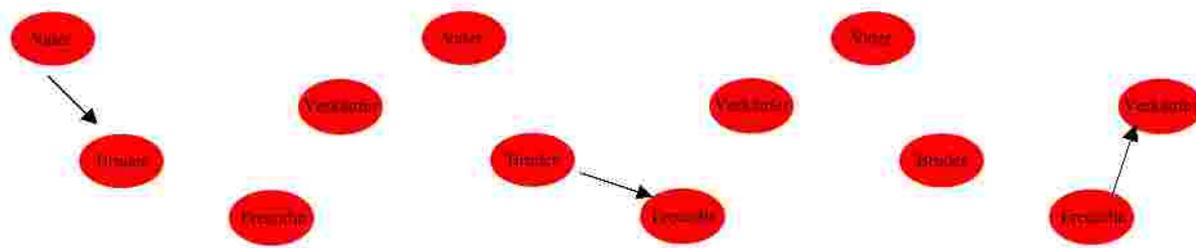


Abb. 19a) ‚Er schenkt ihm‘

Abb. 19b) ‚Er schenkt ihr‘

Abb. 19c) ‚Sie schenkt ihm‘

In aller Regel stimmen bei bidirektionalen Richtungsverben der Anfangspunkt mit dem Subjekt und das Ziel mit dem Objekt überein. Bei nur wenigen Verben, wie z. B. ABHOLEN oder EINLADEN, kann dies auch umgekehrt sein, d. h. das Objekt kennzeichnet Anfang, und das Subjekt Ende einer Tätigkeit. Diese Ausnahmen sind semantisch zu begründen, da solche Verben davon ausgehen, dass man jemanden zu sich holt und dies dementsprechend durch eine zu sich führende Gebärde auch visuell sichtbar macht. Abbildung 20 zeigt den Satz ‚Ich lade dich ein‘. Die Bewegung von EINLADEN setzt nun beim Akkusativobjekt (Eingeladener) an und endet beim Subjekt (Einladender) (vgl. Film 16).



**Abb. 20 du EINLADEN ich
,Ich lade dich ein'**

3.2.2.2 Monodirektionale Richtungsverben

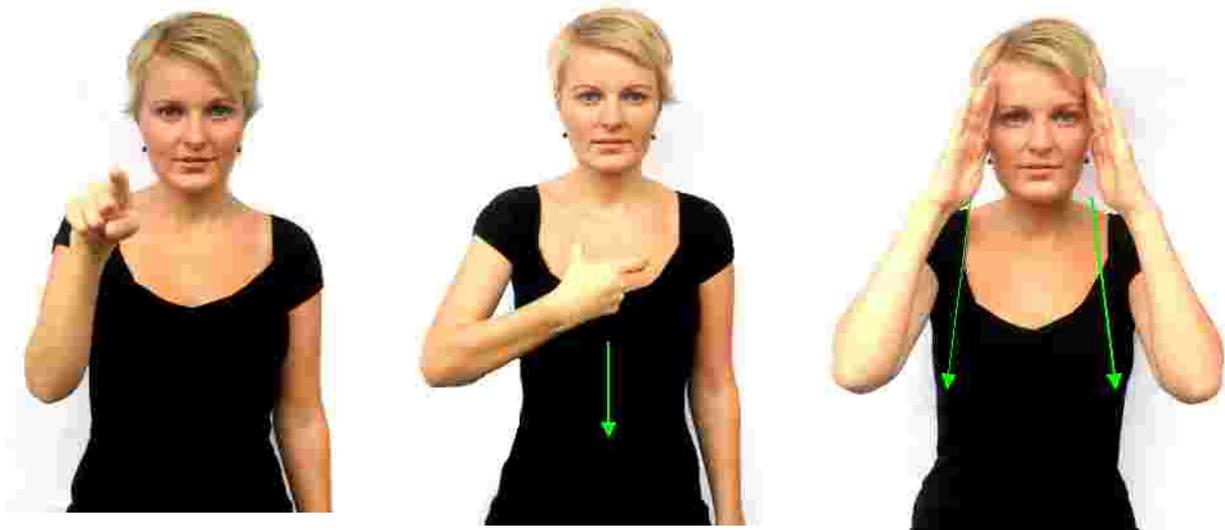
Monodirektionale Richtungsverben sind in ihrer Ausführung beschränkt. Anders als bei den bidirektionalen Richtungsverben, bei denen sowohl Subjekt als auch Objekt in der Verbform repräsentiert werden, variieren monodirektionale Richtungsverben lediglich im Endpunkt der Gebärde. „Es gibt also nur eine Übereinstimmung zwischen dem Endpunkt der Gebärde und dem Objekt des Satzes.“ (Papasprou 2008: 132). Zu den monodirektionalen Richtungsverben gehören vor allem solche, die ihre Ausführungsstelle am Körper haben, z. B. **BESPUCKEN**, **HASSEN** oder **VERTRAUEN** (vgl. Abb. 21 & Film 17).



Abb. 21 VERTRAUEN

Es besteht nicht die Möglichkeit die Ausführungsstelle einfach in den Raum zu verlagern, sodass das Verb auch mit dem Subjekt kongruieren könnte, denn dabei würde die Bedeutung der Gebärde verloren gehen. Das Verb VERTRAUEN beispielsweise setzt immer an den Schläfen an, die Ausführungsstelle ist unveränderbar. Lediglich der Endpunkt der Gebärde kann verändert und das Objekt somit modifiziert werden. Wie wird aber nun das Subjekt kenntlich gemacht? Es muss zuvor durch ein Pronomen oder Nomen eingeführt werden, es sei denn der Sprecher selbst ist das Subjekt.

Wie bereits bekannt, stimmen monodirektionale Richtungsverben nur mit dem Objekt überein. Eine Ausnahme bildet dabei jedoch die 1. Person Singular, die keine Übereinstimmung im Objekt zulässt. Die Tatsache, dass monodirektionale Richtungsverben in aller Regel am Körper des Gebärdenden ansetzen, macht es anatomisch unmöglich, dass die Gebärde beim Gebärdenden auch wieder ihren Endpunkt findet. Die 1. Person Singular im Objekt muss demnach also anders markiert werden. Zu diesem Zweck wird die Gebärde AUF als Übereinstimmungsmarker eingesetzt. Der Satz mit der Bedeutung ‚Du vertraust mir‘ beispielsweise kann nur in Verbindung mit der Gebärde AUF realisiert werden (vgl. Abb. 22 & Film 18).



DU

AUF-ich

VERTRAUEN

Abb. 22 DU AUF-ich VERTRAUEN
„Du vertraust mir“

Die Gebärde AUF soll an dieser Stelle noch etwas genauer erklärt werden. Sie wird immer dann eingesetzt, wenn „die Übereinstimmung zwischen Subjekt und Objekt bei [Richtungsverben] nicht allein durch das Verb ausgedrückt werden kann.“ (Papasprou 2008: 133). Die Gebärde AUF existiert in zwei verschiedenen Sie kann sich entweder
auf eine einzelne Person beziehen (vgl. Abb. 23a) oder auf eine Gruppe von Personen, hier in Abbildung 23b als AUF_{x-z} notiert. Die Gebärde AUF kann dabei auch mit dem Mundbild „auf“ begleitet werden (vgl. Film 19).



Abb. 23a) AUF

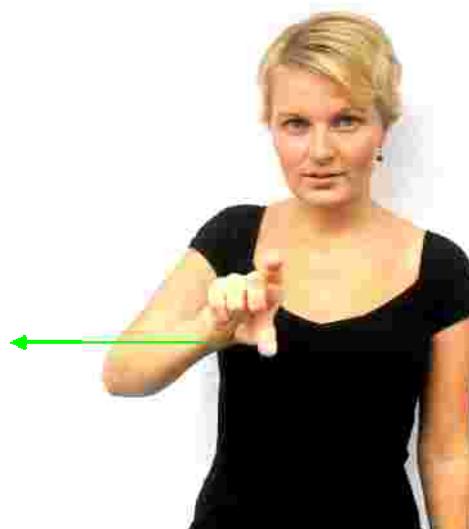


Abb. 23b) AUF_{x-z}

Zusammengefasst fungiert die Gebärde AUF als Übereinstimmungsmarker bei monodirektionalen Verben. Darüber hinaus kann sie vereinzelt auch bei bidirektionalen Richtungsverben eingesetzt werden. Auch wenn das im Grunde nicht notwendig ist, da diese Verben Subjekt bzw. Objekt sowieso anzeigen, dient diese Verwendung der Betonung von Subjekt oder Objekt oder auch zur Hervorhebung einer bestimmten Person unter vielen“, z. B. bei ICH AUF-du ANRUFEN (,Ich rufe dich an.‘) (vgl. Papaspyrou 2008: 134).

3.3 Modalverben

Sowie in anderen Sprachen auch wird den Modalverben in der DGS ein gesonderter Status beigemessen. Daher können sie nicht unbedenklich einer der bereits vorgestellten Verbgruppen zugeordnet werden. Der Vollständigkeit halber werden sie aber auch nicht unerwähnt bleiben und in diesem Kapitel kurz vorgestellt werden. Mit Hilfe von Modalverben wird das Verhältnis zwischen Satzsubjekt und Satzaussage bestimmt. Setzen wir z. B. voraus, dass das Subjekt „ich“ und das Verb „tanzen“ ist. Mittels passender Modalverben wie KÖNNEN, MÜSSEN, DÜRFEN oder WOLLEN, wird das Vollverb TANZEN modifiziert. Durch das Modalverb WOLLEN kann beispielsweise das Verlangen oder der starke Wunsch, dieser bestimmten Tätigkeit nachzugehen, ausgedrückt werden.

Die Satzstellung betreffend, können Modalverben in der DGS an zwei Positionen auftauchen: entweder vor oder nach dem Vollverb. Beide Varianten sind gleichermaßen gebräuchlich, dennoch ist in vereinzelt Fällen nur eine Möglichkeit zulässig. Insbesondere bei Aufzählungen von Tätigkeiten steht das Modalverb stets vor der Aussage, z. B. ICH KANN TANZEN MALEN KOCHEN (,Ich kann tanzen, malen und kochen.‘) Möchte man das Modalverb besonders betonen, dann wird es in aller Regel nachgestellt, z. B. DU SCHLAFEN MUSS (,Du musst schlafen.‘).

Im Folgenden werden die in der DGS am häufigsten verwendeten Modalverben vorgestellt: DÜRFEN, KÖNNEN, MÖGEN, MÜSSEN, SOLLEN und WOLLEN (vgl. Abb. 24a-f & Film 20).

Möchte man ausdrücken, dass ein Subjekt die Erlaubnis für eine Tätigkeit hat, wird dies mit Hilfe von DÜRFEN erreicht.



Abb. 24a) DÜRFEN

Das Modalverb KÖNNEN wird benutzt, um die Beherrschung einer Tätigkeit zu beschreiben.



Abb. 24b) KÖNNEN

Mit dem Modalverb MÖGEN werden bestimmte Vorlieben des Subjekts formuliert.



Abb. 24c) MÖGEN

Mittels des Modalverbs WOLLEN können Wünsche und Bedürfnisse des Subjekts zum Ausdruck gebracht werden.



Abb. 24d) WOLLEN

Die Modalverben MÜSSEN und SOLLEN sind sehr bedeutungsnah. Die Gebärden unterscheiden sich lediglich durch das Mundbild, ansonsten sie in ihrer Ausführung identisch. Während dem Subjekt durch SOLLEN ein Vorschlag oder eine Empfehlung gemacht wird, impliziert MÜSSEN vielmehr ein Befehl. Diese semantische Diskrepanz wird dadurch verstärkt, dass die Gebärde MÜSSEN in ihrer Ausführung größer ist als die Gebärde SOLLEN. Zusätzlich fällt der Gesichtsausdruck bei MÜSSEN strenger aus (vgl. Papaspyrou 2008: 174ff.).



Abb. 24e) SOLLEN



Abb. 24f) MÜSSEN

4. Klassifikation in der DGS

Klassifikation dient der näheren Bestimmung von Entitäten (z. B. Personen, Tiere und Objekte), welche mittels Handform und Anordnung der Hände verschiedenen Klassen zugeteilt werden. Die Zuordnung in Klassen erfolgt hauptsächlich über physikalische Eigenschaften wie Größe und Form, aber auch über abstraktere Merkmale (vgl. Happ 2005: 17). Das Phänomen der Klassifikation blieb in der Forschung lange unbeachtet. Klassifikatoren verfügen über einen hohen ikonischen Gehalt, d. h. sie sind in ihrer Darstellung sehr bildlich. Daher hat man sie lange Zeit als „Bilder in der Hand“ abgetan und sah für eine nähere Erforschung keine Notwendigkeit.

Heute existiert eine ganze Reihe an Beiträgen, die sich mit Klassifikatoren der DGS beschäftigen und diesen einen linguistischen Stellenwert einräumen. Obgleich unter Gebärdensprachforschern hinsichtlich Einteilung und Bezeichnung von Klassifikatoren noch Uneinigkeit herrscht, gilt eine grundlegende Unterscheidung: Es gibt Nominalklassifikatoren und Verbalklassifikatoren. Während Nominalklassifikatoren als freie Morpheme erscheinen, zeichnen sich die Verbalklassifikatoren dadurch aus, dass „sie als morphologischer Bestandteil von Verben auftreten“ (Glück & Pfau 1997: 88). Bei den Verbalklassifikatoren handelt es sich demnach also um gebundene Morpheme. Klassifikation ist keineswegs DGS-spezifisch, sondern ebenso Bestandteil von gesprochenen Sprachen.

Die Funktion der klassifizierenden Morpheme kann von Lautsprache zu Lautsprache variieren. So gibt es in der deutschen Lautsprache beispielsweise eine strikte Unterscheidung zwischen einer *Du*- und einer *Sie*-Beziehung, sprich es wird anhand bestimmter Morpheme die persönliche Beziehung deutlich (vgl. Boyes Braem 1995: 77). Mit dem Satz ‚Bitte glaub mir!‘ fordert der Sprecher eine ihm vertraute Person auf. Möchte der Sprecher den gleichen Satz gegenüber einer Person äußern, zu der er ein differenzierteres Verhältnis pflegt, dann wird dies in der Verbform durch das angehängte Morphem *-en* deutlich (‚Bitte glaub-*en* Sie mir!‘). Bei Betrachtung anderer Sprachen, beispielsweise der englischen Sprache, fällt auf, dass eine derartige Unterscheidung nicht in allen Lautsprachen vorkommt. Auch in der deutschen Gebärdensprache wird die Nähe einer Beziehung nicht gekennzeichnet. Dafür gibt es andere Faktoren, die mithilfe von klassifizierenden Morphemen zum Ausdruck gebracht werden, z. B. wie ein Gegenstand physikalisch beschaffen ist, also ob er rund oder eckig, breit oder schmal, gerade oder krumm ist.

Diese Art der Klassifikation taucht teilweise auch in auf, unter anderem in der amerikanischen Indianersprache der Navajo. Physikalische Eigenschaften werden mittels Morphemen innerhalb der Verbform repräsentiert. Dazu ein Beispiel eines klassifizierenden Verbs in der Navajo-Sprache (vgl. Glück 2001: 129).

Nominativ	Verb	Übersetzung
Besso	si	(liegt) = Geld liegt (dort).
Besso	si- pá	(liegt- klein/rund) = Eine Münze liegt (dort).
Besso	si- Itsóóz	(liegt- flach/biegsam) = Ein Geldschein liegt (dort).
Besso	si- nil	(liegt- Sammlung) = Ein Geldhaufen liegt (dort).

Tabelle 2: Klassifizierende Verbform in Navajo

Die physikalische Beschaffenheit des Geldes wird einzig durch die klassifizierenden Morpheme *-pá*, *-Itsóóz*, und *-nil* zum Ausdruck gebracht. Nach dem gleichen Prinzip werden auch Verben der DGS modifiziert. „Klassifikatoren in Verben spiegeln bestimmte physikalische Eigenschaften der Objekte wider, auf die die Argumente dieser Verben referieren.“ (Glück & Pfau 1997: 185). Abbildung 25a zeigt die Tätigkeitsgebärde ESSEN im neutralen Sinne. In Abbildung 25b ist eine modifizierte Form des Verbs zu sehen. Die Handform wird insofern verändert, dass sie der natürlichen Handhabung eines Apfels entspricht. Dazu wird die klassifizierende Handform für Gegenstände runder, ausgedehnter Oberfläche benutzt. Das Verb flektiert also für das Objekt Apfel. Lautet der Satz ‚Ich esse einen Würfelzucker‘, dann passt sich das Verb ESSEN an die Form eines Würfelzuckers und dessen Handhabung an (vgl. Abb. 25c). Dazu wird die klassifizierende Handform für kleine, eckige Objekte verwendet (vgl. Film 21).



Abb. 25a) ESSEN neutral



Abb. 25b) ESSEN Apfel



Abb. 25c) ESSEN Würfelzucker

In der DGS werden drei Typen von Klassifikatoren unterschieden, die sich noch weiter unterteilen lassen (vgl. Glück & Pfau 1997: 187):

- 1) **SASS-Klassifikatoren**¹⁰ beziehen sich auf visuell-geometrische Eigenschaften des Referenten (z. B. Größe, Form oder Ausmaß) und repräsentieren das Objekt als Ganzes.
- 2) **HANDLE-Klassifikatoren** geben die Handhabung eines Objekts wieder.
- 3) **CLASS-Klassifikatoren** beziehen sich auf abstraktere Merkmale von Objekten. Dabei präsentiert die Handform ein ganzes Objekt als solches, wobei visuell-geometrische Eigenschaften keine große Rolle spielen. Die Handformen bilden vielmehr nur einen Prototyp ab.

Glücks Vorschlag, die SASS-Klassifikatoren gesondert zu betrachten, begründet sich wie folgt:

Nur CLASS- und HANDLE-Klassifikatoren manifestieren sich in einer Handformveränderung der Verbgebärde. SASS-Klassifikatoren hingegen verhalten sich syntaktisch betrachtet eher wie NP-modifizierende Adjektive; sie bezeichnen mittels einer Handform und einer Bewegungskomponente Größe und Umriss ihrer Referenten (Glück & Pfau 1997: 187f.).

Mit anderen Worten: Die CLASS- und HANDLE-Klassifikatoren sind Teil der Verbform (Verbalklassifikatoren), wogegen die SASS-Klassifikatoren Nomen näher bestimmen (Nominalklassifikatoren) und ihnen daher eine „adjektivische“ Funktion zugeschrieben werden kann. SASS-Klassifikatoren werden unabhängig von der Verbform verwendet. Wenn auch die SASS-Klassifikatoren hinsichtlich ihrer syntaktischen und morphologischen Eigenschaften stark von den CLASS- und HANDLE-Klassifikatoren abweichen, besteht dennoch ein Zusammenhang. „Auf einen SASS-Klassifikator kann später mithilfe eines HANDLE-Klassifikator Bezug genommen werden.“ (Glück & Pfau 1997: 187). Wie dies konkret aussieht, wird im späteren Verlauf der Arbeit diskutiert. Im Folgenden werden die drei Klassifikatortypen zunächst vorgestellt und in ihren Funktionen beschrieben.

¹⁰ SASS: Abkürzung für Size and shape specifiers

4.1 SASS-Klassifikatoren

Mithilfe von „Size and shape specifiers“, kurz auch SASS genannt, werden visuell-geometrische Eigenschaften (z. B. Form und Größe) eines Objekts wiedergegeben. Die Handform steht dabei entweder für ein Objekt als solches oder repräsentiert nur einen hervorstechenden Formaspekt. SASS-Klassifikatoren sind veränderbar, da sie sich dem Objekt anpassen. „SASS gehören häufig der Realitätsskala an, d. h. sie entsprechen in etwa der tatsächlichen Größe des Objekts.“ (Hilzensauer & S 2001: 95). Die Handform ist dabei immer Vertreter für eine bestimmte Klasse von Objekten, die ein typisches Formmerkmal gemeinsam haben. Es gibt eine Vielzahl an klassifizierenden Handformen. In diesem Kapitel soll zur Veranschaulichung jedoch nur eine kleine an SASS-Klassifikatoren vorgestellt werden. (vgl. Abb. 26-30). Vorweg ist noch anzumerken, dass von den klassifizierenden Handformen natürlich nur dann Gebrauch gemacht werden kann, wenn das dargestellte Objekt zu einem früheren Zeitpunkt als eigenständige Gebärde bereits eingeführt worden ist und damit der Kontext eindeutig wird. Würde man eine klassifizierende Handform isoliert verwenden, dann könnte der Gesprächspartner höchstens daraus schließen, dass es sich um ein Objekt einer bestimmten Klasse handelt (z. B. flach, rund, klein und eckig usw.). Um welchen konkreten Gegenstand es tatsächlich geht, würde dadurch alleine jedoch nicht geklärt werden. Schließlich stehen die klassifizierenden Handformen lediglich stellvertretend für bestimmte Objekte.

Abbildung 26 zeigt die Flachhand, welche für die Klasse der Objekte mit gerader, breiter Oberfläche benutzt wird.



Abb. 26 Klassifizierende Handform für Objekte mit gerader, breiter Oberfläche

Die Stellung der Hand spielt dabei eine große Rolle. Ist die Flachhand z. B. mit der Handinnenfläche nach unten ausgerichtet, so kann sie stellvertretend für einen Tisch oder einen Teppich stehen, also für alle Gegenstände, deren Breite sich parallel zur Erdoberfläche befinden (vgl. Abb. 26a). Möchte der Sprecher hingegen Objekte darstellen, deren Breite die Horizontale bildet (z. B. Spiegel, Bücher), orientiert sich die Handinnenfläche auch hier entsprechend (vgl. Abb. 26b).



Abb. 26a) z. B. stellvertretend für einen Tisch oder einen Teppich



Abb. 26b) z. B. stellvertretend für ein Buch oder einen Spiegel

Eine weitere Handform steht für die Klasse der dünnen, langen Objekte wie beispielsweise eine Zigarette oder ein Bleistift (vgl. Abb. 27).



Abb. 27 Klassifizierende Handform für die Klasse der dünnen, langen Objekte

Die Handform in Abbildung 28 wird für Objekte mit runder, breiter Oberfläche benutzt.

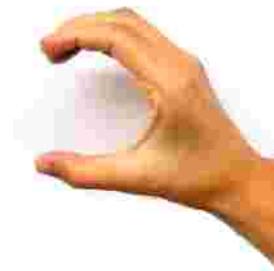


Abb. 28 Klassifizierende Handform für Objekte mit runder, breiter Oberfläche

Beabsichtigt ein Sprecher bauchige Gefäße darzustellen wie eine Vase oder ein Glas, so ist die Handinnenfläche nach links und die Fingeransatzrichtung nach vorne ausgerichtet (vgl. Abb. 28a). Gegenstände, deren runde Form sich eher nach vorne erstreckt (z. B. ein Fernrohr), manifestieren sich in einer Handform wie sie in Abbildung 28b zu sehen ist.



Abb. 28a) z. B. stellvertretend für eine Vase



Abb. 28b) z. B. stellvertretend für Fernrohr

Sind Objekte in ihrer Beschaffenheit zwar rund, aber flach (z. B. ein Deckel oder eine Geldmünze), dann kommt die Handform in Abbildung 29 zum Einsatz.



Abb. 29 Klassifizierende Handform für Objekte mit runder, flacher Oberfläche

Die Handform in Abbildung 30 repräsentiert die Klasse der kleinen, eckigen Objekte (z. B. einen Würfel oder eine Streichholzschachtel).



Abb. 30 Klassifizierende Handform für die Klasse der kleinen, eckigen Objekte

SASS-Klassifikatoren unterscheiden sich in allen bisher untersuchten Gebärdensprachen nur sehr gering voneinander, was daher rührt, dass Gegenstände auf der ganzen Welt von gleicher Beschaffenheit sind und damit die gleichen visuell-geometrischen Eigenschaften aufweisen (vgl. Hilzensauer & Skant 2001: 95). Wie einleitend bereits erwähnt, können die SASS-Klassifikatoren in Verbindung mit den HANDLE-Klassifikatoren aufgegriffen werden, welche im folgenden Kapitel näher erläutert werden.

4.2 HANDLE-Klassifikatoren

Bei HANDLE-Klassifikatoren mimt die Hand die Handhabung eines Objekts, d. h. sie vertritt eine menschliche Hand, die einen imaginären Gegenstand bewegt (vgl. Papaspyrou 2008: 122). Dabei werden ebenso wie bei den SASS-Klassifikatoren visuell-geometrische Eigenschaften wie Form und Größe berücksichtigt. Allerdings wird nicht das Objekt als solches wiedergegeben, sondern lediglich die Form der bei der Manipulation. HANDLE-Klassifikatoren bilden damit nur vereinzelte Formaspekte des betreffenden Gegenstands ab. Dazu ein Beispiel, das den Unterschied zwischen SASS- und HANDLE-Klassifikator hervorheben soll (vgl. Abb. 31a/b): Aus 1 4.1 wissen wir das runde Gegenstände mit glatter Oberfläche mithilfe der C-Hand dargestellt werden. Abbildung 31a zeigt die Ausrichtung der C-Hand, sodass sie ein Glas repräsentieren könnte. Da in diesem Fall die Handform das Objekt als solches darstellt, handelt es sich um einen SASS-Klassifikator. In Abbildung 31b hingegen taucht das Glas in Verbindung mit dem Verb TRINKEN auf, d. h. mit dem Glas wird etwas gemacht, der Gegenstand wird bewegt. Nun stellt die Handform nicht mehr das Glas an sich dar (SASS), sondern vielmehr die Handhabung des Glases (HANDLE). Da die Hand dabei das Glas umfasst, bleibt der runde Formaspekt natürlich erhalten.



Abb. 31a) C-Hand stellvertretend für ein Glas (SASS-Klassifikator)



Abb. 31b) TRINKEN_{rund, breit} (HANDLE-Klassifikator)

Nun erklärt sich auch Glücks Aussage, dass die HANDLE-Klassifikatoren sich auf die SASS-Klassifikatoren berufen können. HANDLE-Klassifikatoren können als an Verben gebundene Morpheme beschrieben werden, sie zählen daher auch zu den Verbalklassifikatoren. Genauer noch handelt es sich um eine Objektklassifikation, da das Verb bei den HANDLE-Klassifikatoren mit dem Objekt kongruiert. In dem eben genannten Beispiel sind die Handformen für den SASS-Klassifikator und den HANDLE-Klassifikator identisch, was jedoch nicht immer der Fall sein muss. Auch hierzu ein Beispiel zur Veranschaulichung: Angenommen die Flachhand steht stellvertretend für eine Tür dann würde die entsprechende Handform wie in Abbildung 32a aussehen. Es handelt sich dabei um den SASS-Klassifikator, da die Flachhand das ganze Objekt, also die Tür an sich vertritt. Will man die Tür nun öffnen, dann ändert sich die Handform zur Faust, welche typisch für die Handhabung einer Tür ist. Auf diese Weise soll das Herunterdrücken der Klinke imitiert werden (vgl. Abb. 32b). Da die Fausthand nur im Zusammenhang mit der Handhabung der Tür (in unserem Beispiel also der Vorgang des Öffnens) vorkommt, handelt es sich hierbei um einen HANDLE-Klassifikator.



Abb. 32a) Flachhand stellvertretend für eine Tür (SASS-Klassifikator)



Abb. 32b) ÖFFNEN ^{beweglich} (HANDLE-Klassifikator)

Im Weiteren wird auf den direkten Vergleich der Klassifikatortypen verzichtet. Neben der C-Hand und der Faust gibt es selbstverständlich noch weitere HANDLE-Klassifikatoren.

Für die Klasse der kleinen, dünnen und leichten Objekte wird z. B. die F-Hand verwendet, sei es für das Entgegennehmen eines Blatt Papiers, das Halten einer Salzstange oder das Arrangieren von Blumen in einer Vase(vgl. Abb. 33).



Abb. 33 F-Hand für die Klasse der kleinen dünnen und leichten Objekte

Die gekrümmte Flachhand zu sehen in Abbildung 34 wird meistens für die Handhabung größerer, rundlicher Gegenstände benutzt (z. B. das Werfen eines Balls oder das Reichen einer Schale).



Abb. 34 Gekrümmte Flachhand für die Klasse der größeren, rundlichen Objekte

Jenseits der bislang vorgestellten HANDLE-Klassifikatoren gibt es noch weitere, die schlussendlich alle nach dem gleichen Prinzip funktionieren und daher unerwähnt bleiben. Weitaus interessanter ist es, sich anhand eines Verbs unterschiedlichen Modifikationsmöglichkeiten zu veranschaulichen. Am Beispiel der Tätigkeitsgebärde GEBEN wird ersichtlich, wie sich ihre Ausführung aufgrund der variierenden HANDLE-Klassifikatoren verändert. Abbildung 35a-c zeigen die Gebärde GEBEN, wobei der gereichte Gegenstand immer ein anderer ist. Sowohl der Ball, das Glas als auch der Zettel werden unterschiedlich gehandhabt (vgl. Film 22). Dementsprechend wird das Verb GEBEN modifiziert.



Der Einsatz von HANDLE-Klassifikatoren setzt laut Hilzensauer zwei elementare Dinge voraus: auf der einen Seite einen Agens mit Vordergliedmaßen, denn nur diesem ist die Fähigkeit zu „Handhaben“ gegeben. Wird die Identität des Agens nicht näher bestimmt, dann ist immer vom Gebärdenden selbst auszugehen. Und auf der anderen Seite einen toten Gegenstand, also einer, der sich nicht von alleine bewegen kann. Ferner muss der gehandhabte Gegenstand durch eine Gebärde im Vorfeld eingeführt werden (vgl. Hilzensauer & Skant 2001: 96).

Als eine Unterklasse der HANDLE-Klassifikatoren sind die Berührungsklassifikatoren zu nennen. Diese verhalten sich grundsätzlich genauso wie die HANDLE-Klassifikatoren mit dem Unterschied, dass die Handhabung mehr auf der Berührung basiert. Berührungsklassifikatoren beschreiben demnach die Art, wie ein bestimmter Gegenstand berührt wird, z. B. das Tippen auf einer Tastatur mit den Fingerspitzen oder das Drücken der Fernbedienung mit dem Daumen. „Die Objekte werden dabei eher als berührt, nicht als gehandhabt, bewegt oder positioniert angesehen.“ (Hilzensauer & Skant 2001: 96).

Die bisher vorgestellten Klassifikatortypen orientieren sich an der Realitätsskala was physikalische Eigenschaften wie Form und Größe betrifft. leitend wurde davon gesprochen, dass die DGS Gegenstände aber auch über abstraktere Merkmale klassifiziert, was sich in den CLASS-Klassifikatoren bemerkbar macht, die eher einer Modellskala folgen und damit die tatsächliche Größe eines Objekts unberücksichtigt bleibt.

4.3 CLASS-Klassifikatoren

CLASS-Klassifikatoren gruppieren Gegenstände nach semantischen Kriterien, d. h. die Referenten werden nach ihrer semantischen Zugehörigkeit unterteilt. Dabei spielen Merkmale wie „belebt“ vs. „unbelebt“ oder „menschlich“ vs. „Tier“ eine wichtige Rolle. Neben diesen Hauptkategorien werden Gegenstände semantisch noch weiter untergliedert.

Der Klassifikator in Abbildung 36 z. B. steht stellvertretend für die semantische Kategorie „Bäume“. Der auch so genannte TREE-Klassifikator kann dabei jede Art von Baum repräsentieren, z. B. eine Palme, eine Birke oder auch einen Tannenbaum. Die individuellen Formmerkmale des dargestellten Baumes werden hier außer Acht gelassen, der Klassifikator bezieht sich demnach also nur auf einen Prototypen (vgl. Supalla 1982: 39).



Abb. 36 Handform für die Klasse 'Bäume'

Eine besondere Klasse bilden die Fortbewegungsmittel, sie von Gebärdensprachlern gerne in Verbindung mit den Bewegungsverben genutzt werden.

Abbildung 37 zeigt die Handform für die Klasse der größeren Fahrzeuge wie Busse, Bahnen, Lastwagen oder Autos (VEHICLE-Klassifikator).



Abb. 37 Handform für die Klasse, große Fahrzeuge'

Wie bei allen anderen Klassifikatortypen muss auch hier das Objekt im Vorfeld benannt werden, um sein Gegenüber in Kenntnis zusetzen, worauf sich der folgende Klassifikator bezieht. Hierzu ein konkretes Beispiel. Der Satz mit der Bedeutung ‚Ein LKW fährt bergauf.‘ würde wie folgt aussehen (vgl. 37a & Film 23).



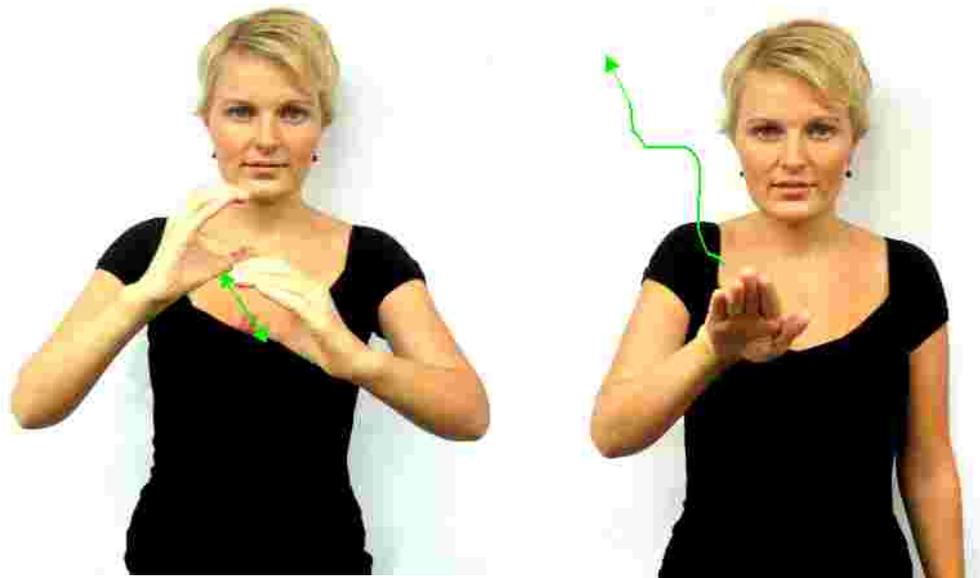
LKW



FAHREN_{bergauf}

Abb. 37a) LKW FAHREN_{bergauf} (‚Ein LKW fährt bergauf‘)

In Abbildung 37b hingegen ist anstelle des LKWs von einem Bus die Rede. Der Klassifikator bleibt erhalten, da er stellvertretend für alle größeren Fahrzeuge steht, lediglich die einführende Gebärde ändert sich (vgl. Film 24).



BUS

FAHREN_{bergauf}

Abb. 37b) BUS FAHREN_{bergauf} (,Ein Bus fährt bergauf')

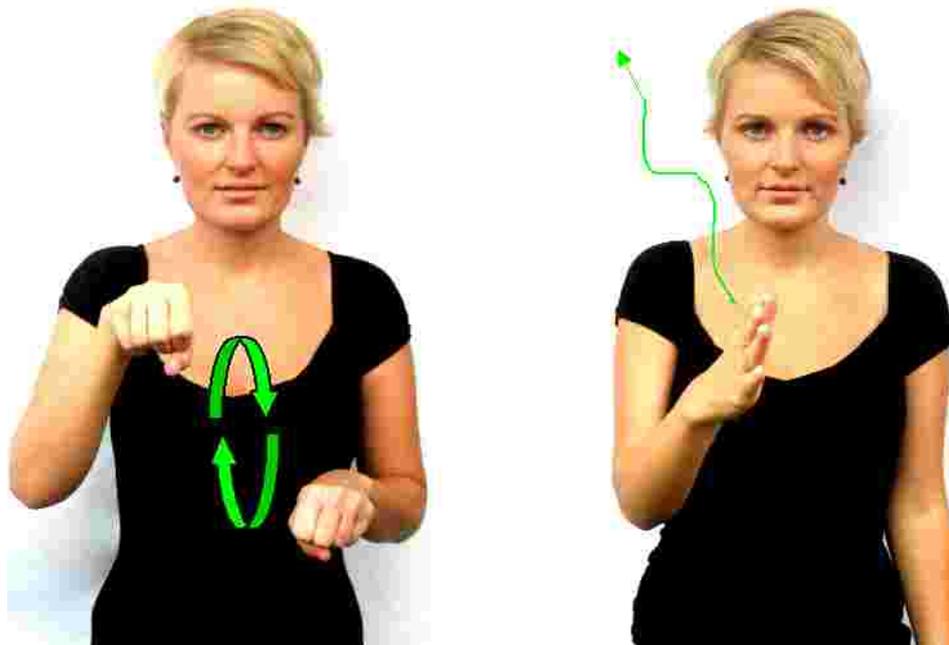
Wie würde nun aber ein Satz wie ,Ein Fahrrad fährt bergauf' ausgedrückt werden? Der CLASS-Klassifikator, der für den LKW und das Auto verwendet wurde, ist beim Fahrrad nicht zutreffend, da es sich dabei um kein größeres Fahrzeug handelt.

Für Zweirad-Fahrzeuge ist ein weiterer CLASS-Klassifikator zuständig, abgebildet in 38.



Abb. 38 Handform für die Klasse, Zweirad-Fahrzeuge'

Dieser könnte neben dem Fahrrad natürlich auch ein Motorrad oder ein Mofa repräsentieren. Dementsprechend würde der vollständige Satz also Igendermaßen gebärdet werden (vgl. Abb. 39 & Film 25) (vgl. Boyes Braem 1995: 86f.):



FAHRRAD

FAHREN_{bergauf}

Abb. 39 FAHRRAD FAHREN_{bergauf}

Wie die Beispiele gezeigt haben, fungieren CLASS-Klassifikatoren häufig als „Sichtbarmachung von räumlichen Beziehungen, Handlungen.“ (Hilzensauer & Skant 2001: 94). Dadurch ist es dem Sprecher möglich die Bewegung eines Referenzobjekts so exakt wie möglich wiederzugeben. Das in der DGS herrschende Prinzip der Gleichzeitigkeit erlaubt auch hier mehrere Informationen in eine Gebärde zu packen.

So wird in Abbildung 37a beispielsweise nicht nur das Fahrzeug (LKW) simuliert, sondern ebenso die Fahrtrichtung (bergauf) und die Fahrweise () zum Ausdruck gebracht. Genauso wie die HANDLE- erscheinen CLASS-Klassifikatoren innerhalb der Verbform, wobei die CLASS-Klassifikatoren Bezug auf das Subjekt nehmen. Man spricht daher auch von Subjektklassifikatoren.

5. Kongruenzverhalten in der DGS

„Gebärdensprachliche Verben besitzen einen hohen Modifizierungsgrad, im Speziellen durch die unterschiedlichen Möglichkeiten, Beziehungen zwischen dem Verb und seinen Begleitern (z. B. Teilnehmern) darzustellen.“ (Hilzensauer & Skant 2001: 105). Dieses Kapitel untersucht die Verbalklassen hinsichtlich ihres Kongruenzverhaltens. Nach Hilzensauer können Verben auf verschiedene Art und Weise mit ihren Argumenten übereinstimmen. Die dazu notwendigen Übereinstimmungsmarker heißen Kongruenzmorpheme. Verben der DGS können mit einem, zwei oder sogar drei Argumenten kongruieren, wenn man die Klassifikatoren als Kongruenzmorpheme interpretiert. Dafür spricht eindeutig die Tatsache, dass die klassifizierenden Handformen „typische Fälle der Lautsprachkongruenz vertreten - nämlich Subjekt und Objekt“¹¹ (Hilzensauer & Skant 2001: 105). Neben den Klassifikatoren gibt es noch manuelle und nichtmanuelle Kongruenzmorpheme. Tabelle 3 führt die verschiedenen Typen der Kongruenzmorpheme systematisch auf. Auch hier wird zwischen den einfachen Verben, Raum- und Richtungsverben unterschieden, denn schließlich bedienen sich nicht alle Verbalklassen derselben Kongruenzmorpheme.

Die Tabelle gibt daher zusätzlich an, welche Kongruenzmorpheme die einzelnen Verbalklassen zulassen.

	Manuelle Kongruenzmorpheme	Nichtmanuelle Kongruenzmorpheme	Klassifikatoren
Einfache Verben	-	Ü	Ü
Raumverben	Ü	Ü	Ü
Richtungsverben	Ü	Ü	-

Tabelle 3: Kongruenzmorpheme in den Verbalklassen

¹¹Dies betrifft jedoch nur die HANDLE- und CLASS-Klassifikatoren, die als Teil der Verbform auftreten. Die SASS-Klassifikatoren beziehen sich hingegen auf nominale Referenten und fungieren deshalb nicht als Kongruenzmorphem in Verben.

5.1 Kongruenz in einfachen Verben

Einfache Verben können nicht manuell verändert werden, d. h. sie sind an ihre Ausführungsstelle sowie an ihre Bewegungsrichtung gebunden. Übereinstimmung mit den Aktanten der Verbhandlung ist somit nicht möglich. Die Verbform bleibt erhalten, sie passt sich nicht an die jeweiligen Argumente an. Dennoch kann ein Teil der einfachen Verben, die transitiven Verben, mit den Mitspielern kongruieren, entweder durch nichtmanuelle Komponenten wie Blickrichtung oder Körperhaltung, oder aber mittels Klassifikatoren. Dazu jeweils ein Beispiel: Ausgangspunkt sei ein Gespräch zwischen zwei Personen A und B, die sich über eine dritte ebenfalls anwesende Person C unterhalten. Nun möchte Person A Person B mitteilen, dass er Person C kennt. Da diese im Raum anwesend ist, reicht es, wenn der Sprecher das Verb KENNEN gebärdet und dabei Oberkörper und Blick auf Person C richtet. Mithilfe der nichtmanuellen Parameter B ick und Körperausrichtung kongruiert das Verb mit dem Akkusativobjekt (Person C). Des Weiteren kann Übereinstimmung auch durch den Einsatz von Klassifikatoren erreicht werden. Dabei wird das Objektargument innerhalb der Verbform repräsentiert, wie z. B. bei WASCHEN- Haare, Wäsche, oder Teller; ÖFFNEN – eine Tür, ein Büchse oder einen Koffer (vgl. Hilzensauer & Skant 2001: 106). Unter Anwendung von HANDLE-Klassifikatoren wird das Verb dem Objekt entsprechend modifiziert.

Nach den Regeln der Raumnutzung der DGS können einfache Verben, insbesondere die Nicht-körpergebundenen, auch im Numerus mit dem Verb übereinstimmen. Auf diese Weise kann die Mehrzahl am Verb ausgedrückt werden. Wie man beispielsweise mitteilen, dass mehrere Personen gestorben sind, dann wird das Verb STERBEN an unterschiedlichen Ausführungsstellen gebärdet (vgl. Abb. 40 Film 26).



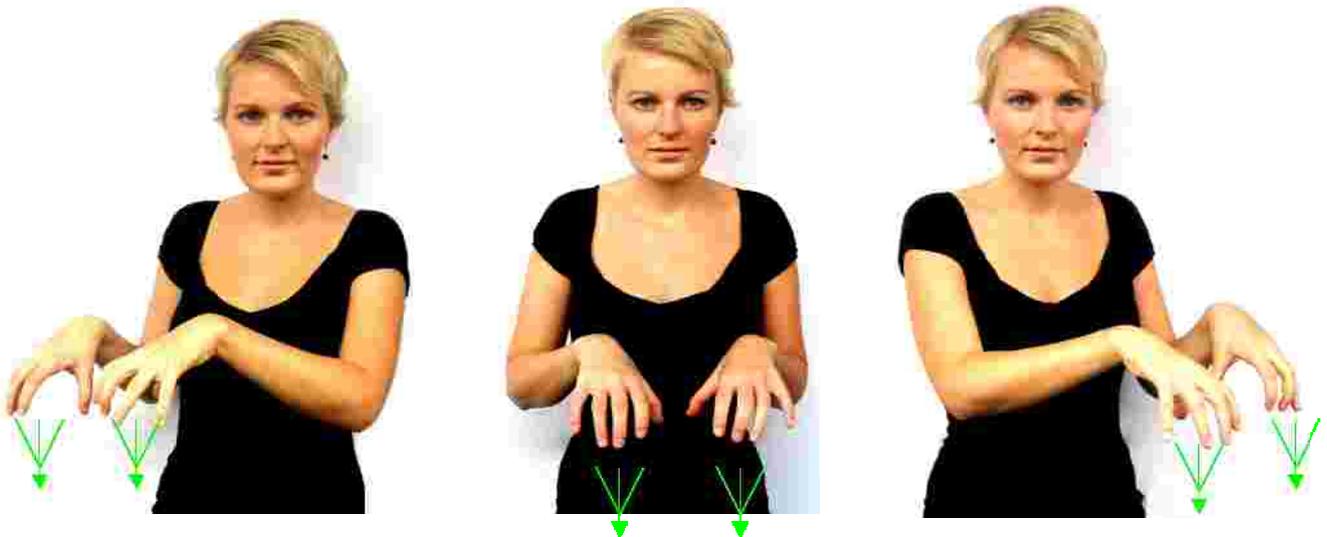
STERBEN-re

STERBEN-mi

STERBEN-li

Abb. 40 Kongruenz mit dem Subjekt im Numerus der einfachen Verben am Beispiel STERBEN

Genauso können auch Objekte in die Mehrzahl gesetzt werden. Die Gebärde RESERVIEREN wird an drei unterschiedlichen Stellen gebärdet, als Indikator dafür, dass es sich um mehrere Objekte handelt, die reserviert wurden (vgl. Abb. 41 & Film 27) (vgl. Papaspyrou 2008: 157).



RESERVIEREN-li

RESERVIEREN-mi

RESERVIEREN-re

Abb. 41 Kongruenz mit dem Objekt im Numerus der einfachen Verben am Beispiel RESERVIEREN

5.2 Kongruenz in Raumverben

Raumverben zeichnen sich insbesondere dadurch aus, dass sie über Ortsmerkmale mit Orten kongruieren. Diese Art der Kongruenz ist charakteristisch für Gebärdensprachen, Lautsprachen dagegen verfügen über kein entsprechendes Kongruenzmorphem. Die Punkte, auf die sich ein Verb der DGS bezieht, werden im Raum markiert. Das Verb stimmt nun mit dem Anfangspunkt und/oder dem Endpunkt der Tätigkeit überein. Diese Übereinstimmung wird dadurch erzielt, dass sich manuelle Parameter wie Ausführungsstelle und Bewegungsrichtung ändern. Kongruenzmorpheme nichtmanueller Art gehen ebenfalls zur Übereinstimmung zwischen Verb und Raumpunkten bei, so verfolgt beispielsweise der Blick die Bewegung von einem Punkt zum anderen. Zusätzlich kann ein Verb auch mit Situationsteilnehmern übereinstimmen, z. B. wenn ein Fahrzeug von A nach B fährt, kann mithilfe eines Klassifikators auf die Art des Fahrzeugs hingewiesen werden. Demnach gibt es Verben mit drei Kongruenzmorphemen, zum einem der Anfangspunkt und das Ziel der Tätigkeit, die jeweils als einzelne Kongruenzmorpheme gewertet werden, und zum anderen der Klassifikator als Kongruenzmorphem für das in der Verbhandlung beteiligte Objekt. Hilzensauer spricht dabei von „Dreifachkongruenz“ (Hilzensauer & Skant 2001: 91).

Genau genommen müsste sogar von „Vierfachkongruenz“ die Rede sein, wenn man nichtmanuelle Kongruenzmorpheme wie z. B. Blick, Mimik oder Körper- bzw. Kopfausrichtung mit einbezieht. Eine Minderheit bilden die Raumverben ohne Klassifikatoren, bei denen die Handform fixiert ist, d. h. sie passt sich nicht an den Handlungsteilnehmer an. Man nennt diese unveränderbaren Handformen auch erstarrte Formen – „frozen forms“ (Supalla 1982: 206f.). Supalla gibt als Beispiel das Verb FALLEN, welches durch die abwärts gerichtete V-Handform dargestellt wird (vgl. Abb. 42). Diese Handform wird heutzutage nicht mehr modifiziert, sprich sie kann für jedes beliebige Objekt verwendet werden, sei es ein Bleistift, ein Ball oder aber auch ein Ziegelstein. Weder physikalische Eigenschaften wie Größe und Form noch die Klasse des fallenden Objekts spielen bei erstarrten Formen eine Rolle.



Abb. 42 FALLEN („frozen form“)

Auch Raumverben können das Satzsubjekt bzw. –objekt als Mehrzahl darstellen. Der Satz mit der Bedeutung ‚Dort befindet sich ein Stapel Teller‘ würde wie in Abbildung 43a umgesetzt werden. Dass es sich um mehrere Teller handelt, wird durch eine Gebärde angezeigt, die einen virtuellen Stapel hinterlässt. Genauso können natürlich auch andere Anordnungen von Gegenständen angezeigt werden, wie z. B. eine Reihe Bücher (vgl. Abb. 43b) (vgl. Papaspyrou 2008: 158).

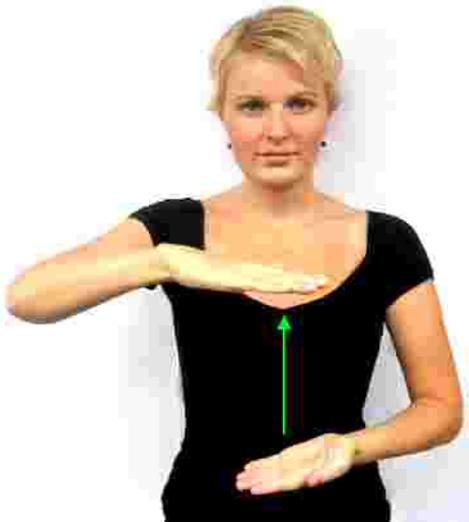


Abb. 43a) Teller **SICH-BEFINDEN** gestapelt



Abb. 43b) Bücher **SICH-BEFINDEN** in-Reihe

5.3 Kongruenz in Richtungsverben

Sowie Raumverben über Ortsmerkmale kongruieren, stimmen Richtungsverben mit Personen-Merkmalen überein, d. h. die Verbform vermittelt neben der Tätigkeit selber auch Informationen über die Personen und Dinge, die an der Handlung beteiligt sind. Manuelle Parameter wie „Anfangs- und Endpunkt, Handorientierung und Verlagerung der Hände stellen hier als Kongruenzmorpheme die Beziehung zwischen dem Verb und seinen Argumenten her.“ (Hilzensauer & Skant 2001: 107). Anders als bei den Raumverben ist die Handform bei den Richtungsverben weniger flexibel, d. h. sie kann in den meisten Fällen nicht gemäß der in einer Handlung involvierten Objekte verändert werden. Richtungsverben lassen demnach so gut wie keine Klassifikatoren zu¹². In Anbetracht dessen findet Kongruenz also größtenteils nur über manuelle bzw. nichtmanuelle Parameter statt. Die Anzahl der Kongruenzmorpheme über die ein Richtungsverb verfügt ist variabel. Engberg-Pedersen unterscheidet im Wesentlichen zwischen „double agreement verbs“ (Doppelkongruenzverben) und „single agreement verbs“ (Einzelkongruenzverben)¹³ (vgl. Engberg-Pedersen 1993: 19). Während Doppelkongruenzverben mit Subjekt und Objekt übereinstimmen, kongruieren die Einzelkongruenzverben lediglich mit dem Objektargument. Daraus lässt sich schließen, dass Richtungsverben immer transitiv sind, wobei die Übereinstimmung mit dem Subjekt nicht zwingend notwendig ist. Die Kongruenz mit dem Objekt dagegen ist obligatorisch (vgl. Hilzensauer & Skant 2001: 107).

Neben der Personenkongruenz können Richtungsverben auch mit dem Numerus übereinstimmen. Bezieht sich das Verb auf mehrere Personen, so kann das auf zweierlei Weise zum Ausdruck gebracht werden: Referiert das Verb auf mehrere voneinander unterscheidbare Personen, so wird dies durch eine Wiederholung der Verbgebärde kenntlich gemacht (Zickzack-Bewegung) (vgl. Abb. 44). Nimmt das Verb hingegen Bezug auf sämtliche Mitglieder einer Gruppe, fällt die Bewegung bogenförmig aus (vgl. Abb. 45 & Film 28).

¹² Eine Ausnahme beispielsweise bildet das Richtungsverben GEBEN (siehe Kapitel 4.2).

¹³ Doppelkongruenzverben und Einzelkongruenzverben entsprechen den in den Kapiteln 3.2.2.1 und 3.2.2.2 beschriebenen bidirektionalen und monodirektionalen Richtungsverben.



Abb. 44a) ich FRAGEN x,y,z. B.
‚Ich frage jeden einzelnen von euch‘



Abb. 44b) ich FRAGEN x-z
‚Ich frage euch alle‘

6. Fazit

Die Analyse der Verben der deutschen Gebärdensprache ergibt eine Einteilung in zwei große Klassen:

- die einfachen Verben und
- die komplexen Verben, die sich weiter in Raum- und Richtungsverben unterteilen lassen.

Insbesondere die komplexen Verben haben gezeigt, dass es sich bei der DGS um eine stark flektierende Sprache handelt. Dieses Flexionssystem unterscheidet sich von Lautsprachen insofern, dass es sich der visuell-gestischen Modalität der Gebärdensprache anpasst (vgl. Boyes Braem 1995: 54), d. h. Flexion muss visuell realisiert werden. Die Verben spielen dabei eine tragende Rolle, da die Flexionen in aller Regel am Verb vorgenommen werden. So kann das Verb in der DGS beispielweise über den Anfangs- und Endpunkt der Verbgebärde für Subjekt und Objekt flektiert werden.

Wir haben gesehen, dass sowohl die manuelle als auch die nichtmanuelle Komponente dabei als Flexionsmorpheme fungieren. Flektiert ein Verb also über Anfangs- und Endpunkt (z. B. FRAGEN), dann wird dies in einer veränderten Ausführungsstelle, Bewegungsrichtung und ggf. auch Handstellung ersichtlich. Auch die Handform kann modifiziert werden und damit als Flexionsmorphem auftreten. Dieses Phänomen äußert sich in den Klassifikatoren. Eine Veränderung der Handform ermöglicht dabei das Darstellen von Gegenständen, die in einer Tätigkeit involviert sind. Vergleich zu diversen Lautsprachen wurde deutlich, dass die DGS hinsichtlich ihres Flexionsmorphems Sprachen wie Navajo ähnlicher ist als Deutsch oder Englisch.

Abschließend sei gesagt, dass die Arbeit keine Vollständigkeit bietet, da diesem komplexen Thema hier nur bedingt Rechnung getragen werden kann. Dem Ziel, die deutsche Gebärdensprache hinsichtlich ihrer Verbalklassen genauer in den Blick zu nehmen, sollte jedoch ein Stück näher gekommen sein. Ich hoffe mit dieser Arbeit zum Verständnis der DGS und deren ganz eigener Struktur beigetragen zu haben und somit ein Stück weit den Vorurteilen¹⁴ entgegenzuwirken.

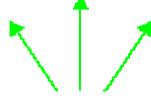
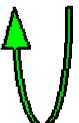
¹⁴ Weitere Ausführungen dazu siehe Einleitung

Es gilt insbesondere bei hörenden Menschen das Interesse für diese Sprache zu wecken in der Hoffnung, dass die DGS in Zukunft mehr Beachtung findet und intensivere Kommunikation zwischen Hörenden und Gehörlosen möglich wird. die zu einem Erstkontakt mit der DGS Gelegenheit geben, werden bereits unternommen. So gibt beispielsweise die Ausstellung „Dialog im Stillen“¹⁵ einen Einblick in die deutsche Gebärdensprache. Bleibt zu hoffen, dass Ausstellungen wie diese sich als richtungweisend herausstellen und die Verbreitung und Weiterentwicklung der DGS vorantreiben.

¹⁵ Halbjährige Ausstellung in der DASA Dortmund (1. März – 11. Oktober 2009): www.dialog-im-stillen.de

7. Erklärungen

Erklärungen zu den verwendeten Pfeilen

Verwendeter Pfeil	Bedeutung des Pfeils	Abbildungen, in denen der Pfeil vorkommt
	Mehrfach wippende Bewegung nach vorne und zurück	Abb.7a-c, Abb. 12a
	Bogenförmige Bewegung von links nach rechts (auf senkrechter Ebene)	Abb. 8
	Bewegung des Öffnens	Abb.9
	„Fingerspiel“	Abb.10, Abb. 16
	Kreisförmige Bewegung voneinander weg	Abb. 11, Abb. 13
	Bogenförmige Bewegung nach vorne	Abb. 16
	U-förmige Bewegung von links nach rechts	Abb. 16
	Bewegung des Auseinanderziehens	Abb. 37b
	Kurvenartige Bewegung nach oben	Abb. 37a/b, Abb. 39
	Hände kreisen entgegengesetzt nach vorne	Abb. 39

	Hand dreht um 90° nach links	Abb. 15, Abb.40
	Bewegung des Schließens	Abb. 41
	Große bogenförmige Bewegung von links nach rechts (auf waagerechter Ebene)	Abb. 44b
	Zickzack-Bewegung vor und zurück	Abb. 44a
	Einfache Pfeile, welche die Bewegungsrichtung anzeigen	Abb. 10, Abb. 14, Abb. 16, Abb. 17a/b, Abb. 18a-c, Abb. 20, Abb. 21, Abb. 22, Abb. 23a/b, Abb. 24a-f, Abb. 31b, Abb.32b, Abb. 35a-c, Abb. 43a/b
	Einfache, kurze Bewegung (Pointieren) → INDEX-Gebärde	Abb. 16

Hinweise zur Glossenschreibweise

- Einzelne Gebärden werden in Großbuchstaben geschrieben, wie z. B. LEHRER, DENKEN oder MORGEN. Diese entsprechen im Normalfall dem gleichen Wort in der deutschen Lautsprache.
- Wird eine Gebärde hinsichtlich ihrer Bedeutung modifiziert, dann wird diese Bedeutung in tiefergestellten Buchstaben nachgestellt, z. B. WICHTIG_{geschrieben} oder ÜBEN_{eifrig}
- Wird eine Gebärde im Raum verortet, erfolgt dies über die INDEX-Gebärde. Um kenntlich zu machen, welcher INDEX welche Gebärde meint, wird sowohl der Gebärde als auch dem entsprechenden INDEX der gleiche Kleinbuchstabe nachgestellt, z. B. MORGEN ICH UNIVERSITÄT_a INDEX_a GEHEN STADT_b INDEX_b
- Bei den Richtungsverben stellt das Personalpronomen vor dem Verb immer den Anfangspunkt der Gebärde dar. Das Personalpronomen hinter dem Verb markiert immer den Endpunkt der ausgeführten Gebärde. Dabei wird auf die Deklination der Personalpronomen verzichtet, sie stehen immer im Nominativ, z. B. ich FRAGEN du (Anfangspunkt der Verbgebärde liegt beim Sprecher, Endpunkt ist sein Gegenüber) oder du BESUCHEN ich (Anfangspunkt der Verbgebärde liegt beim Gegenüber, Endpunkt ist der Sprecher)
- Bezieht man sich auf eine zusammengefasste Gruppe, wird dies durch den nachgestellten Zusatz x-z gekennzeichnet. Handelt es sich jedoch um mehrere voneinander unterscheidbare Personen, wird dies durch nachgestellte und durch Kommata getrennte Kleinbuchstaben markiert (x,y,z).
- Die durch Bindestrich angehängten Zusätze **li** (= links), **mi** (= mitte) und **re** (= rechts) weisen darauf hin, wo die Gebärde im Raum ausgeführt wird, z. B. RESERVIEREN-li oder STERBEN-mi

8. Quellenverzeichnis

Literaturverzeichnis:

- BOYES BRAEM, PENNY (1995). *Einführung in die Gebärdensprache und ihre Erforschung*. (Internationale Arbeiten zur Gebärdensprache und Kommunikation Gehörloser; 11) Hamburg: Signum.
- ENGBERG-PEDERSEN, ELISABETH (1993). *Space in Danish Sign Language. The Semantics and Morphosyntax of the Use of Space in a Visual Language*. (International Studies on Sign Language and Communication of the Deaf; 19) Hamburg: Signum.
- ERLENKAMP, SONJA (2001). Lexikalische Klassen und syntaktische Kategorien in der deutschen Gebärdensprache: Warum das Vorhandensein von Verben nicht unbedingt Nomen erfordert. In *Gebärdensprachlinguistik 2000. Theorie und Anwendung*. (Internationale Arbeiten zur Gebärdensprache und Kommunikation Gehörloser; 37) Helen Leuninger & Karin Wempe (Hrsg.), 67-90. Hamburg: Signum.
- GLÜCK, SUSANNE & ROLAND PFAU (1997). Eine Klasse für sich: Klassifizierende Verben in Deutscher Gebärdensprache. *Zeitschrift für Sprachwissenschaft* 16 (1/2), 181-208.
- GLÜCK, SUSANNE (2001). Morphosyntaktische Eigenschaften der Klassifikation in Deutscher Gebärdensprache. In *Gebärdensprachlinguistik 2000. Theorie und Anwendung*. (Internationale Arbeiten zur Gebärdensprache und Kommunikation Gehörloser; 37) Helen Leuninger & Karin Wempe (Hrsg.), 127-145. Hamburg: Signum.
- GLÜCK, SUSANNE (2005). Dimensionen – Klassifikation und Spezifizierung in Gebärdensprachen und Lautsprachen. In *Gebärdensprachen. Struktur, Ererb; Verwendung*. (Linguistische Berichte; 13) Helen Leuninger & Daniela Happ (Hrsg.), 179-200. Hamburg: Buske.
- HAPP, DANIELA (2005). Manuelle und nichtmanuelle Module der Deutschen Gebärdensprache (DGS): Linguistische Aspekte. In *Gebärdensprachen. Struktur, Erwerb, Verwendung*. (Linguistische Berichte; 13) Helen Leuninger & Daniela Happ (Hrsg.), 9-28. Hamburg: Buske.
- HILZENSAUER, MARLENE & ANDREA SKANT (2001). Klassifikation in Gebärdensprache. In *Gebärdensprachlinguistik 2000. Theorie und Anwendung*. (Internationale Arbeiten zur Gebärdensprache und Kommunikation Gehörloser; 37) Helen Leuninger & Karin Wempe (Hrsg.), 91-111. Hamburg: Signum.

- JOACHIM, GUIDO H. & SIEGMUND PRILLWITZ (1993). *International Bibliography of Sign Language*. Hamburg: Signum.
- KELLER, JÖRG (1998). *Aspekte der Raumnutzung in der deutschen Gebärdensprache*. (Internationale Arbeiten zur Gebärdensprache und Kommunikation Gehörloser; 34) Hamburg: Signum.
- KELLER, JÖRG (2001). AGR in der Deutschen Gebärdensprache. In *Gebärdensprachlinguistik 2000. Theorie und Anwendung*. (Internationale Arbeiten zur Gebärdensprache und Kommunikation Gehörloser; 37) Helen Leuninger & Ka in Wempe (Hrsg.), 33-66. Hamburg: Signum.
- PADDEN, CAROL (1988). *Interaction of morphology and syntax in American Sign Language*. New York: Garland.
- PAPASPYROU, CHRISSTOMOS (1990). *Gebärdensprache und universelle Sprachtheorie. Versuch einer vergleichenden generativ-transformationellen Interpretation von Gebärden- und Lautsprache sowie der Entwurf einer Gebärdenschrift*. (Internationale Arbeiten zur Gebärdensprache und Kommunikation Gehörloser; 8) Hamburg: Signum.
- PAPASPYROU, CHRISSTOMOS & ALEXANDER VON MEYENN & MICHAELA MATTHAEI & BETTINA HERRMANN (2008). *Grammatik der Deutschen Gebärdensprache aus der Sicht gehörloser Fachleute*. (Gebärdensprachlehre; 6) Seedorf: Signum.
- PERNISS, PAMELA M. & ROLAND PFAU & MARKUS STEINBACH (Hrsg.) (2007). *Visible Variation. Comparative Studies on Sign Language Structure*. (Trends in Linguistics; 188) Berlin: de Gruyter.
- SCHULMEISTER, ROLF & HEIMO REINITZER (Hrsg.) (2002). *Fortschritte in der Gebärdensprachforschung. Festschrift für Siegmund Prillwitz*. (Internationale Arbeiten zur Gebärdensprache und Kommunikation Gehörloser; 40) Hamburg: Signum.
- SCHWAGER, WALDEMAR & ULRIKE ZESHAN (2008). Word classes in sign languages. Criteria and classifications. In *Parts of Speech: Descriptive tools, theoretical constructs*. (Studies in Language; 32,3) Umberto Ansaldo & Jan Don & Roland Pfau (Hrsg.), 509-545. Amsterdam: Benjamins.

SUPALLA, TED (1982). *Structure and Acquisition of Verbs of Motion and Location in American Sign Language*. San Diego: University of California.

VATER, HEINZ (2002). *Einführung in die Sprachwissenschaft*. München: Fink.

WÖHRMANN, STEFAN (2005). *Handbuch zur Gebärdenschrift*. Hamburg: Jacobsen.

Internetverzeichnis:

BRAMMERTZ, CHRISTOPH: Die lautlose Sprachgemeinschaft. URL:
<http://www.goethe.de/ges/spa/prj/sog/mup/de3693593.htm> (Zugriff am 03.10.2009).