

6. Hand Tier model: Lokace

OJ606 Fonetika a fonologie znakových jazyků

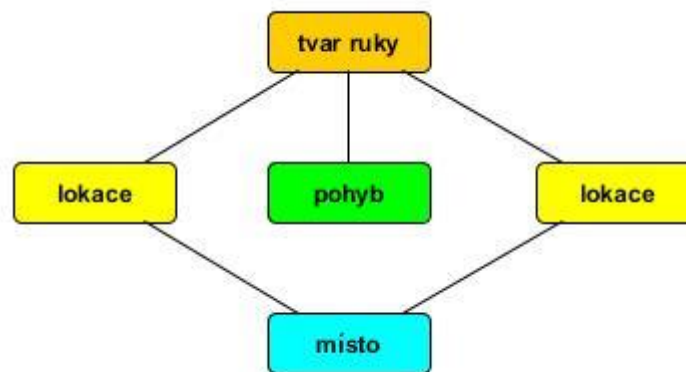
28. 3. 2019

Obsah:

1. Opakování Hand Tier model obecně
2. Opakování Hand Tier model: tvar ruky
3. Hand Tier model: lokace

1. Opakování Hand Tier model

parametry podle
Stokoeho



- lokace jako hlavní
segmentální kategorie
- tvar ruky a místo je
simultánní

podkategorie parametrů (**větvení**) + **rysy** (terminální, unární, hierarchie nebo ne)

výrazně ikonické znaky a prstová abeceda jdou mimo systém

hybridní model: **rysová geometrie** (kategorie podle artikulačních orgánů) a **dependenční (závislostní) fonologie** (unární rysy, hierarchie, kombinace, příznakovost)

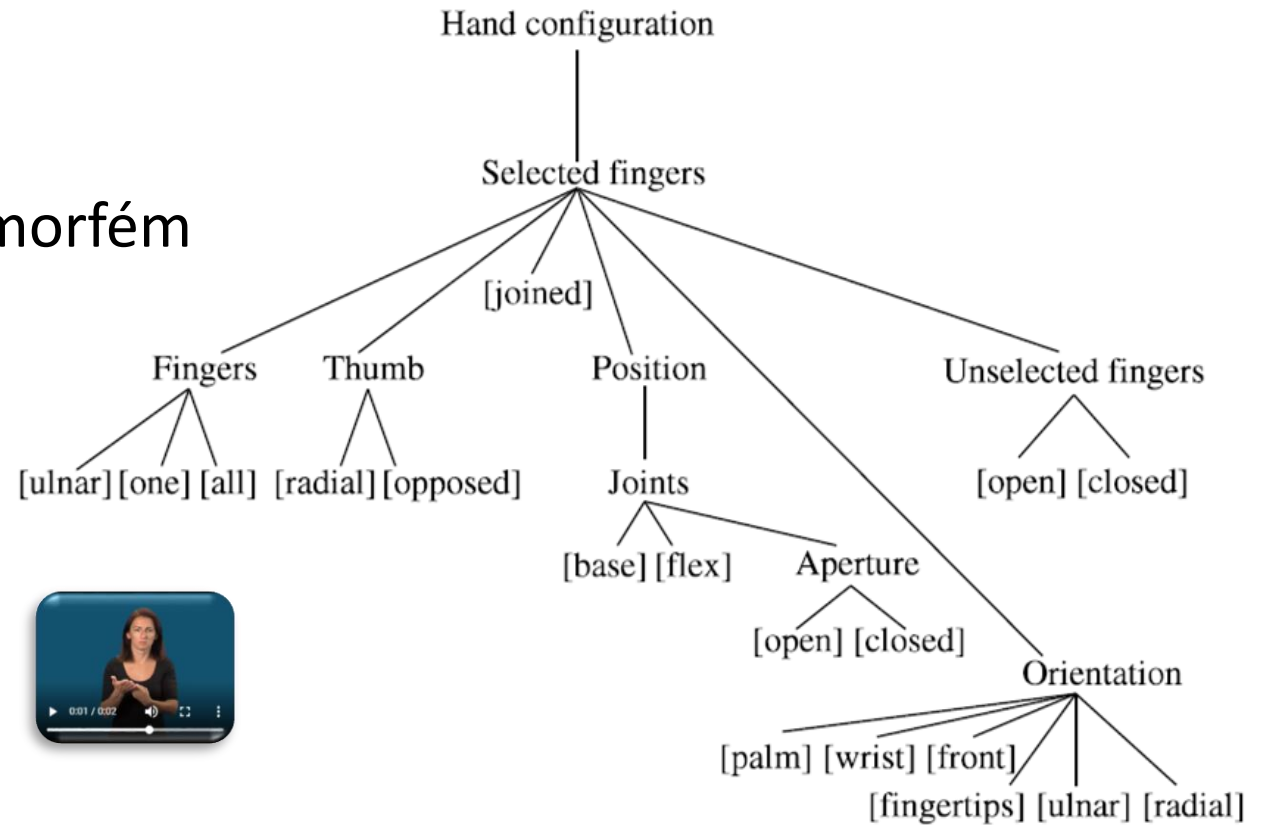
2. Tvar ruky

- omezení: jeden výběr prstů na jeden morfém

- interní pohyb:

změna pozice prstů

změna orientace



-autosegment: fonologická autonomie (přenos při kompozici)

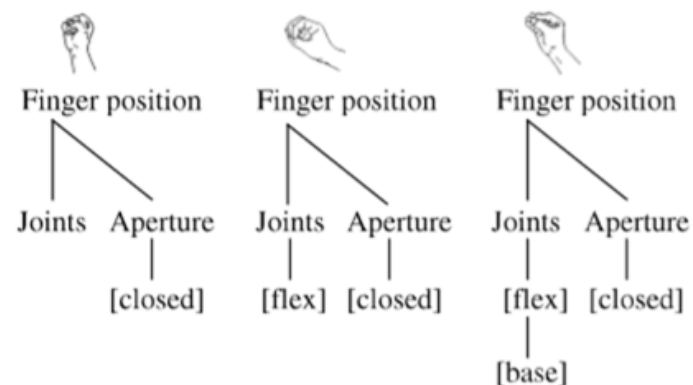
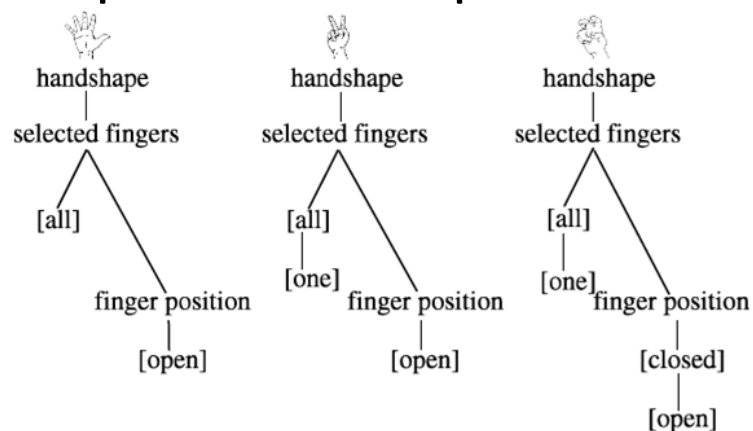
morfologická autonomie (klasifikátory)



- kontrastivní podkategorie: **výběr prstů**, na něm závislá **pozice**
(dělí se na **klouby** a **otevření**), na ní závislá **orientace**

- **nevybrané prsty**: většinou platí pravidlo redundance (pokud jsou vybrané prsty zavřené, nevybrané jsou otevřené)

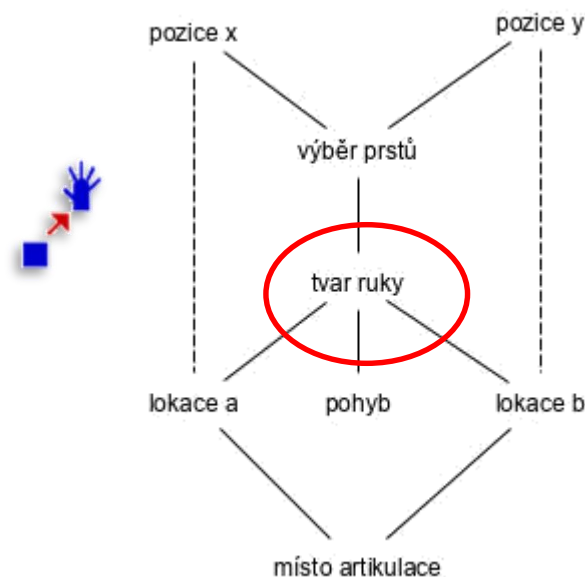
- model: příznakovost převedená na komplexnost reprezentace



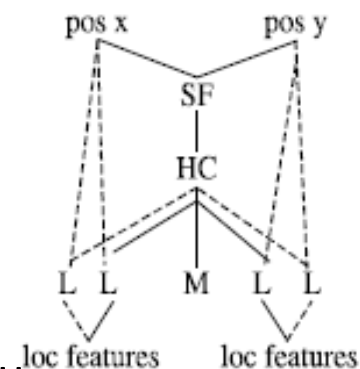
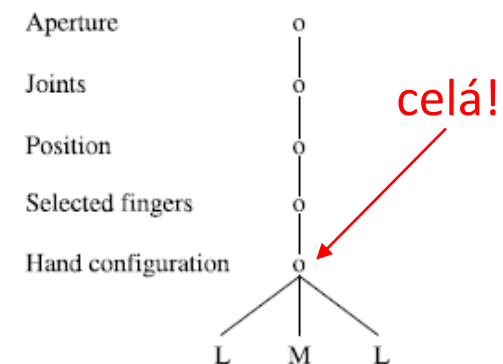
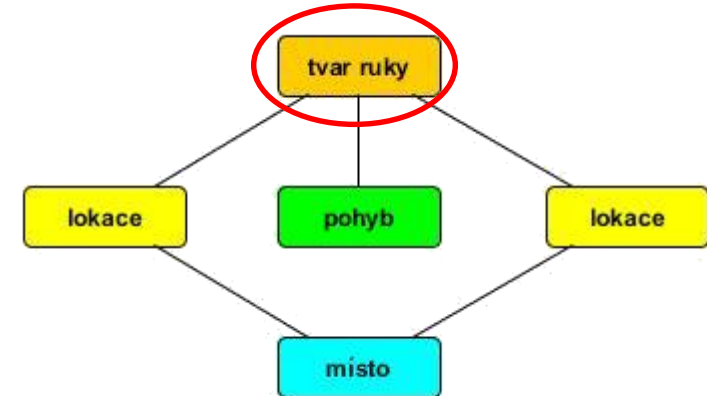
Poznámka k simultánnosti:

- komplexní kategorie s vlastnostmi autosegmentu →
- ve fonetické realizaci má časový průběh (interní pohyb)
- problematické pro nezávislý status tvaru ruky:
každá pozice interního pohybu časově mapované na lokace

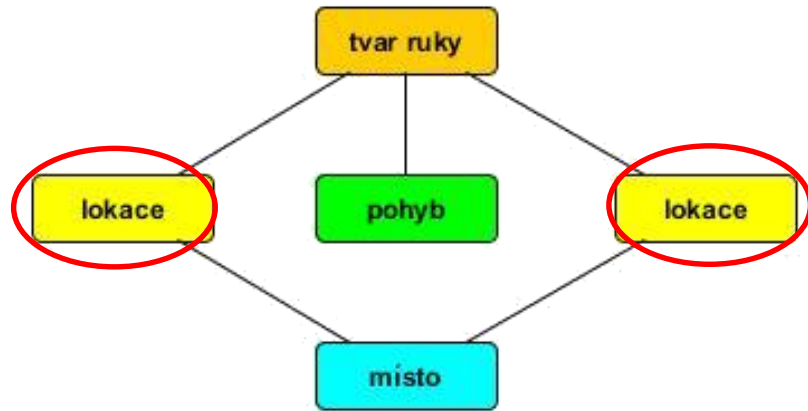
př. [POSLAT](#)



- není jen efekt fonetické realizace
- při geminaci lokací, mapování pozic zůstává (proces před fonetickou realizací)
- nicméně interní pohyb se přenáší s tvarem ruky (kompozita) → kategorie tvaru ruky



3. Lokace v Hand Tier modelu



- kontrastivní (minimální páry)
- sekvenční (začátek a konec pohybu)
- simultánní (stejná hlavní část těla)
- podkategorie a rysy

JAZYK

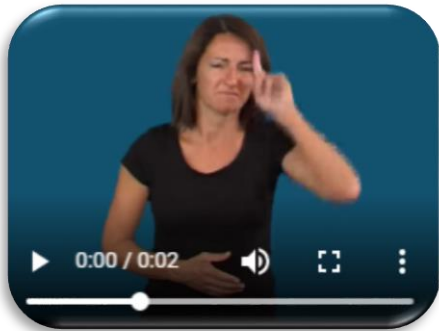


PLZEŇ

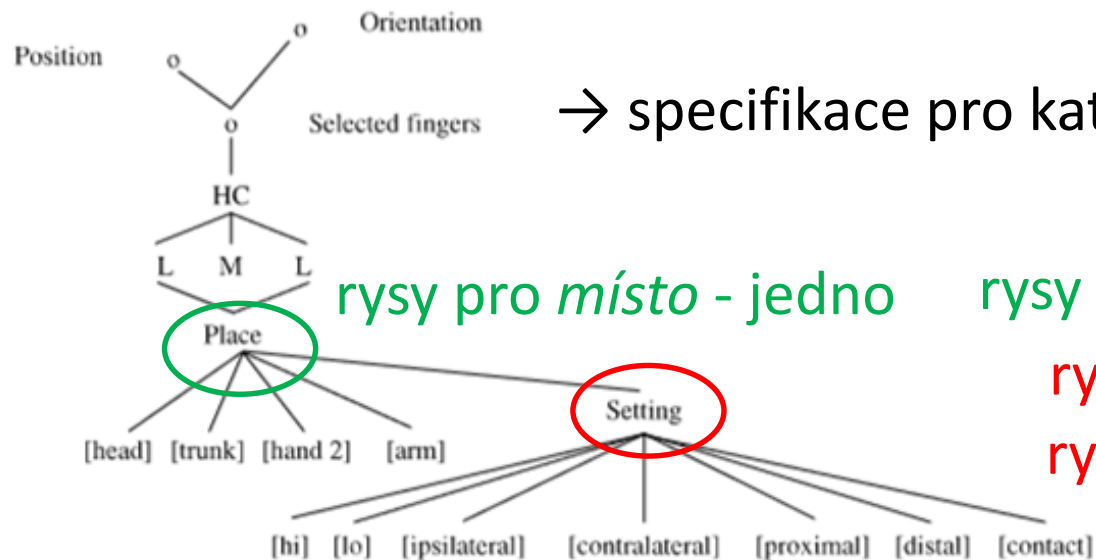


Rozdělení parametru lokace

VĚDĚT



- a) jedna lokace, specifikace pohybu pomocí směru (k sobě/od sebe)
- b) dvě lokace, specifikace pohybu jako začátek a konec (HT model)
 - lépe zachycuje generalizace (jedno místo), podobnost znaků (stejně místo), detaily (minimální páry)



→ specifikace pro kategorie **místa** (place) a **nastavení** (setting):
rasy (kontrastivní)

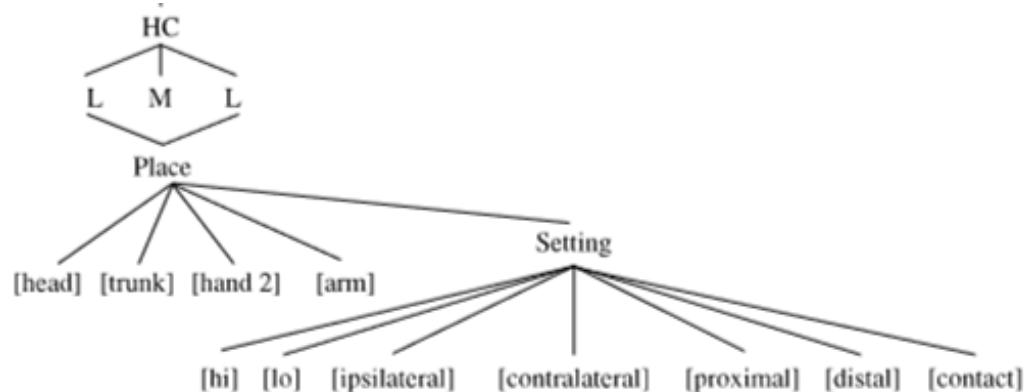
rasy pro **místo** - jedno

rasy se foneticky rozšiřují na pohyb (M)

rasy pro **lokace**- dvě

rasy stejné pro všechny hodnoty **místa**

Rysy



- starší modely:

binární rysy; lokace uprostřed: [-hi] [-lo]

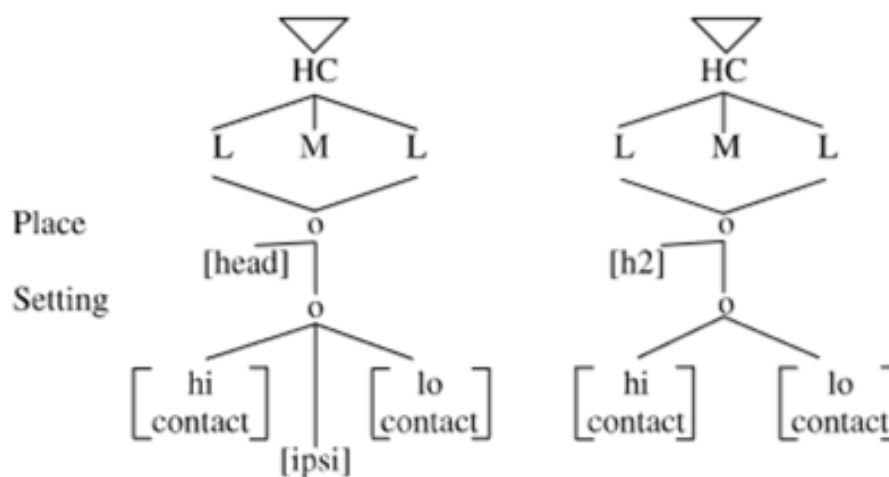
- aktuální HT model:

unární rysy; lokace uprostřed: kombinace (relace mezi [hi] a [lo])

např. [RADOST](#)



[OTEČ](#)

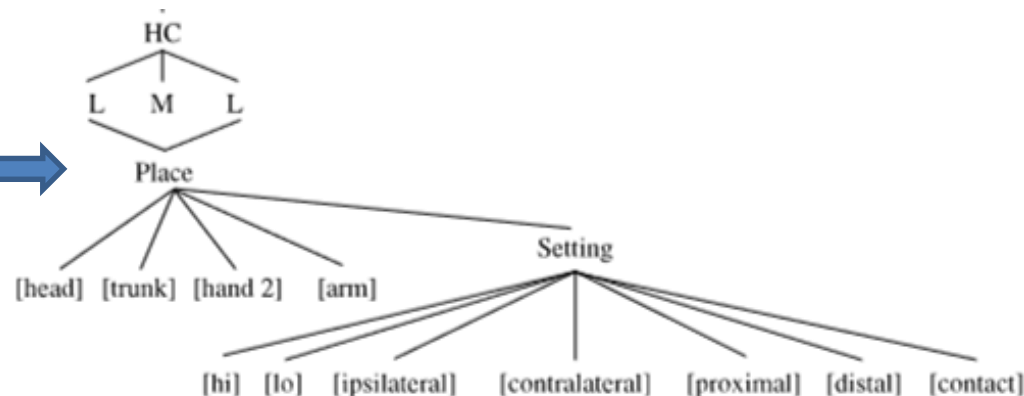


[STÁT](#) (lokace obráceně)



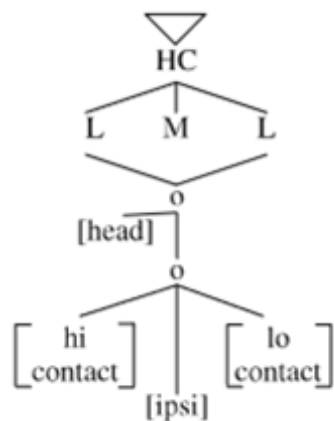
Rysy

podobné tvaru ruky
(konstantní, podkategorie se větví)



srovnání konstantních a měnících se rysů

OTEC



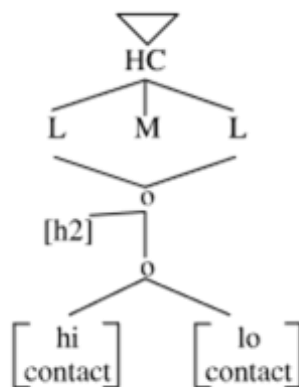
- výška se větví
(hi, lo)

- kontakt se
nevětví (2
různé; srov.
např. s [SVÁTEK](#))

- "pravá"
strana (ipsi)



STÁT (lokace obráceně)



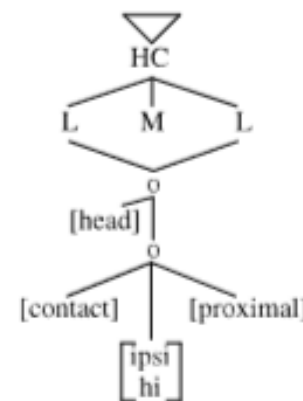
- výška se větví
(hi, lo)

- kontakt se
nevětví

- není
"pravá"
strana (ipsi)



JESENÍK (lokace obráceně)



- výška se
nevětví (hi, lo)

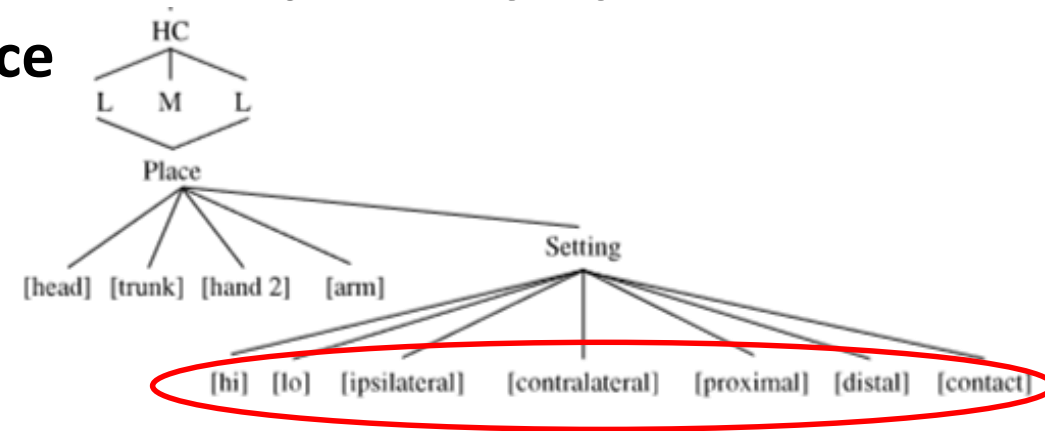
- jen jeden
kontakt

- "pravá"
strana (ipsi)



Fonologické procesy: metateze

- ukazuje, že rysy jsou zvoleny vhodně (fungují jako **diskrétní jednotky v procesech**)
(+ funguje jen: v rámci **jednoho místa artikulace**
v přítomnosti **kontaktu**)



obecné rysy zachycují generalizace lépe

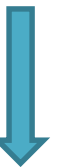
- **ASL:** DEAF (tvář → brada)
MOTHER (brada) **DEAF** (brada → tvář)

- **ČZJ** (hypoteticky):
NORMÁLNÍ (levé → pravé ram.)
BÍLÝ (pravé r.) **NORMÁLNÍ** (pravé → levé r.)

A)

i. Z1 brada + Z2 tvář-brada → Z2 brada tvář

ii. Z3 pravé rameno + Z4 levé rameno – pravé rameno → Z4
levé rameno pravé rameno

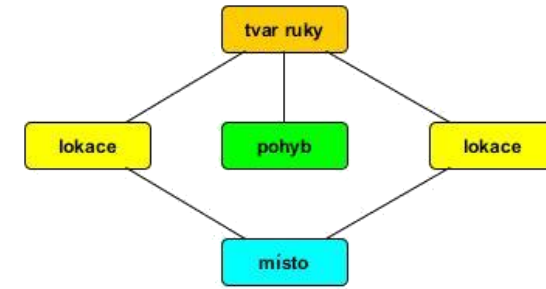


B)

i.: Z1 lo + Z2 mid – lo → Z2 lo –
mid

li: Z3 lo + Z4 hi-lo → Z4 lo-hi

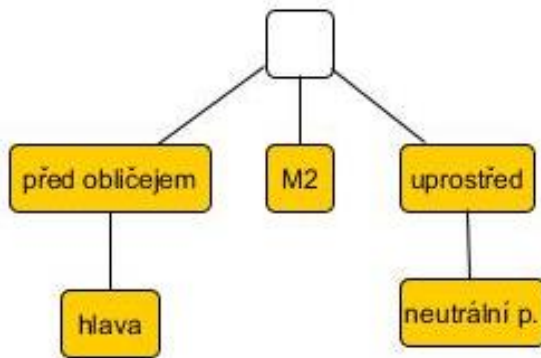
Poznámka: Místo artikulace a status morfému



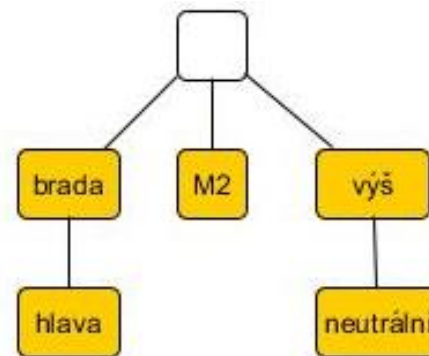
a) dvě místa artikulace nebo dva tvary ruky – 2 morfémy (Sandler)

b) ? (Zeshan) – přečíst článek

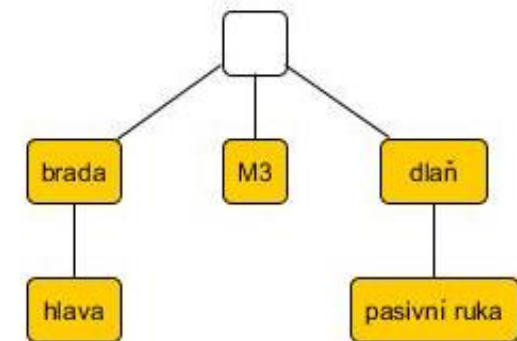
ÚNOR



ČERVENEC



BARVA



Lokace, které model nezachytí: syntaktické a diskurzvní lokace (morfémy)

- shodová slovesa: DÁT, já dám tobě, já dám jemu, ty dáš mně, ty dáš jemu



- referenční místa (R-loci)

(př.)

a. MANŽELKA MŮJ TO KLF_osoba SESTRA JEHO OBLOUK **TO** MEZI_NÁMA ŘÍKAT V_TOM CO?

b. V_TOM ŠVAGR

a. Jaký je vztah mezi sestrou mojí manželky a mnou?

b. Já jsem její švagr. / Ona je moje švagrová.

model 3-D hierarchie (v učebnici, kap. 11.2)

- klasifikátorové konstrukce

(př.) ...✌️👍👎😞👉👆👋😊👏😐👈... --- jedoucí auta

Jeden neslyšící vyprávěl, že jel autem a dojížděl jiné auto.... Auto začalo brzdit a on si říkal, proč brzdí... Tak se podíval z boku a nic neviděl... Začal ho předjíždět a najednou viděl dvě zvířata, jak skáčou přes cestu.... Přidal, aby to stihl a jen tak tak je minul. To bylo štěstí.