

UNIVERSITÉ DU QUÉBEC À MONTRÉAL

LE SYSTÈME DES VERBES À CLASSIFICATEUR DE LA LANGUE DES SIGNES
QUÉBÉCOISE

THÈSE

PRÉSENTÉE

COMME EXIGENCE PARTIELLE

DU DOCTORAT EN LINGUISTIQUE

PAR

AMÉLIE VOGHEL

NOVEMBRE 2016

UNIVERSITÉ DU QUÉBEC À MONTRÉAL
Service des bibliothèques

Avertissement

La diffusion de cette thèse se fait dans le respect des droits de son auteur, qui a signé le formulaire *Autorisation de reproduire et de diffuser un travail de recherche de cycles supérieurs* (SDU-522 – Rév.10-2015). Cette autorisation stipule que «conformément à l'article 11 du Règlement no 8 des études de cycles supérieurs, [l'auteur] concède à l'Université du Québec à Montréal une licence non exclusive d'utilisation et de publication de la totalité ou d'une partie importante de [son] travail de recherche pour des fins pédagogiques et non commerciales. Plus précisément, [l'auteur] autorise l'Université du Québec à Montréal à reproduire, diffuser, prêter, distribuer ou vendre des copies de [son] travail de recherche à des fins non commerciales sur quelque support que ce soit, y compris l'Internet. Cette licence et cette autorisation n'entraînent pas une renonciation de [la] part [de l'auteur] à [ses] droits moraux ni à [ses] droits de propriété intellectuelle. Sauf entente contraire, [l'auteur] conserve la liberté de diffuser et de commercialiser ou non ce travail dont [il] possède un exemplaire.»

REMERCIEMENTS

Cette thèse n'aurait pu voir le jour sans le support et la présence de nombreuses personnes, qui de près ou de loin, m'ont accompagnée tout au long de mon parcours au doctorat. J'aimerais tout d'abord remercier chaleureusement, Anne-Marie Parisot, ma directrice. Merci de m'avoir fait une place au sein du Groupe de recherche sur la LSQ et le bilinguisme sourd dès mon arrivée à l'UQAM et de m'avoir initiée à la recherche scientifique. Merci pour ta rigueur, ta présence, ton soutien et ta générosité. Merci de m'avoir fait confiance et de m'avoir donné la chance de prendre part à toutes sortes de projets fascinants et enrichissants, avec des gens plus intéressants les uns que les autres.

J'aimerais aussi remercier mes lecteurs, Denis Bouchard, Thomas Leu et Marion Blondel d'avoir accepté d'évaluer cette thèse. Vous êtes des chercheurs et professeurs inspirants et je me considère choyée de vous avoir comme lecteurs.

Ensuite, je tiens à remercier les membres du Groupe de recherche sur la LSQ et le bilinguisme sourd que j'ai côtoyés depuis toutes ces années. Merci pour toutes ces précieuses discussions, scientifiques ou non, et pour votre appui. J'ai eu cette chance immense d'être entourée de vous tous, étudiants, agents de recherche, professeurs.

Par ailleurs, je tiens à remercier toutes les personnes impliquées dans le projet Marqspat, duquel les données de cette thèse sont tirées. Les échanges que nous avons eus en lien avec les diverses facettes du projet ont été extrêmement enrichissants et stimulants et ont nourri mon travail. Un merci tout particulier aux participants, notamment à ceux ayant participé au pilote du projet, mais aussi à tous ceux qui se prêtent à ce genre d'exercice, sans quoi des mines d'or comme celle-ci ne pourraient pas voir le jour. Enfin, merci à mes informateurs d'avoir patiemment répondu à mes questions étranges de linguiste. Merci pour votre générosité d'avoir accepté de jouer le jeu jusqu'au bout.

Enfin, je tiens à remercier ma famille et mes amis pour leur présence et leur support indéfectible pendant ces longues années de doctorat. En particulier, merci maman pour toute l'aide que tu m'as apportée depuis le début, et particulièrement pour tout le temps que tu as passé avec les enfants, pour me permettre parfois un peu de répit et souvent de me concentrer sur mon travail. Merci aussi à Camille, ma sœur, pour tes encouragements et ton grand optimisme. Enfin, je voudrais remercier ceux qui partagent ma vie, qui me donnent à la fois l'envie de me dépasser et me gardent les pieds sur terre. Merci à mes deux déjà grands garçons, Léo et Louis, nés pendant ce doctorat, pour votre patience et votre joie de vivre. Vous êtes ma grande fierté! Pour terminer, Beau, l'amour de ma vie, c'est à mon tour de te remercier de ta patience et de ta générosité. Tu es mon phare dans la tourmente. Merci de m'avoir toujours encouragée et de croire en moi.

La réalisation de cette thèse a été grandement facilitée grâce à une bourse d'études du Fonds de recherche sur la société et la culture du gouvernement du Québec (FQRSC).

TABLE DES MATIÈRES

LISTE DES FIGURES	viii
LISTE DES TABLEAUX.....	xi
LISTE DES ABRÉVIATIONS.....	xiv
CONVENTION DE TRANSCRIPTION.....	xvi
RÉSUMÉ	xx
CHAPITRE I	
INTRODUCTION	1
1.1 Définition de l'objet : les VCL	2
1.2 La problématique	7
1.2.1 Le problème de la caractérisation des VCL de la LSQ.....	7
1.2.2 Le problème de la description des éléments de structure et du comportement morphosyntaxique du VCL.....	9
1.2.3 Le problème de la distribution des VCL en contexte discursif.....	10
1.3 Les objectifs de la thèse	12
1.4 Organisation de la thèse	13
CHAPITRE II	
STRUCTURE DES LANGUES DES SIGNES, MODALITÉ ET INTERFACES.....	15
2.1 Les caractéristiques de la modalité visuogestuelle.....	16
2.1.1 L'iconicité.....	16
2.1.2 La simultanéité.....	21
2.1.3 L'utilisation de l'espace.....	28
2.2 Le cadre conceptuel de l'analyse.....	46

2.2.1	L'approche théorique	46
2.2.2	Un modèle pour la prise en compte linguistique de l'espace	51
CHAPITRE III		
	VERS UNE DESCRIPTION FORMELLE DES VCL DE LA LSQ.....	59
3.1	La notion de classificateur dans les langues naturelles	60
3.1.1	Les systèmes de classification nominale	61
3.1.2	Le système intermédiaire des classificateurs	63
3.2	L'analyse des VCL des langues des signes	75
3.2.1	La nature gestuelle du VCL	76
3.2.2	La structure interne du classificateur	81
3.2.3	VCL, verbes lexicaux et créativité lexicale.....	83
3.2.4	Typologie des classificateurs	89
3.2.5	Le marquage argumental des VCL et la typologie verbale	107
3.2.6	La distribution des VCL.....	111
3.3	Les hypothèses	124
CHAPITRE IV		
	MÉTHODOLOGIE.....	129
4.1	Le volet québécois de Marqspat et les données analysées	129
4.1.1	Participants sélectionnés	130
4.1.2	Description du matériel d'élicitation.....	131
4.1.3	Questions et types de productions retenus	132
4.1.4	Capture de données	134
4.1.5	Les données analysées	139
4.2	L'annotation, la codification et les outils	140
4.2.1	L'annotation du corpus à l'aide du logiciel Elan	141

4.2.2	La grille de codification	151
4.3	Conclusion	153
CHAPITRE V		
RÉSULTATS : ANALYSE DE LA STRUCTURE MORPHOLOGIQUE ET DU MARQUAGE ARGUMENTAL DES VCL		154
5.1	Réanalyse des éléments de structure des VCL du corpus	154
5.1.1	La configuration manuelle dans les VCL de la LSQ	155
5.1.2	Le mouvement des VCL	186
5.2	Le marquage argumental des VCL	214
5.2.1	La localisation directe	217
5.2.2	Les marques non manuelles	220
5.3	Conclusion	229
CHAPITRE VI		
RÉSULTATS: ANALYSE DE LA DISTRIBUTION DES VCL DANS LES PRODUCTIONS DISCURSIVES DE LA LSQ.....		230
6.1	Description générale des VCL du corpus.....	230
6.2	La distribution des VCL en fonction de facteurs externes	231
6.2.1	La distribution des VCL en fonction des signeurs	232
6.2.2	La distribution des VCL en fonction des types de production	237
6.3	Distribution du classificateur par rapport à son antécédent	247
6.3.1	Les classificateurs produits dans la même proposition que leur antécédent.....	249
6.3.2	Les classificateurs précédés de leur antécédent, produit hors de la proposition	257
6.3.3	Les « autres » CL	259
6.4	La distribution des VCL dans les propositions à VCL du corpus	261

6.4.1	Les propositions de type [V(vcl)]	263
6.4.2	Les constructions à VCL.....	268
6.5	Conclusion	298
CHAPITRE VII		
DISCUSSION..		300
7.1	Réanalyse des VCL et de leurs éléments de structure.....	300
7.1.1	Les morphèmes classificateurs.....	300
7.1.2	Les mouvements et la pertinence de la proposition de caractérisation des VCL.....	303
7.1.3	Définition du VCL	306
7.2	Les VCL au sein du système verbal de la LSQ.....	308
7.3	La distribution des VCL en contexte discursif.....	315
7.3.1	La distribution des VCL en fonction des signeurs et du type de production	316
7.3.2	L'antécédent et la fonction référentielle	319
7.3.3	La structure de la proposition et les constructions à classificateur	320
CONCLUSION.....		324
ANNEXE A		
LISTE DES CONFIGURATIONS MANUELLES DE LA LSQ.....		327
RÉFÉRENCES BIBLIOGRAPHIQUES		333

LISTE DES FIGURES

Figure 1.1	CL:/1 ^s /	5
Figure 1.2	CL:/V ^s /	5
Figure 1.3	CL:/ \bar{S} ^c /	5
Figure 2.1	VACHE.	19
Figure 2.2	ARBRE.	19
Figure 2.3	BICYCLETTE.	19
Figure 2.4	Illustration des trois possibilités de coordination spatiale des VCL (adapté de Perniss, 2007, p. 131).	27
Figure 2.5	Représentation schématique de l'association spatiale prototypique de deux noms,	30
Figure 2.6	Localisation prototypique de deux référents animés dans a) la perspective de l'observateur et b) la perspective du protagoniste.	38
Figure 2.7	Adaptation du modèle de Jackendoff (1992) par Rathmann et Mathur (2002, p. 387) pour les langues des signes, notre traduction.	53
Figure 3.1	Distribution des classificateurs sur le continuum lexico-grammatical des systèmes de classification des noms (lexicomorphosyntaxique, terme de l'auteure) (adapté de Grinevald, 2003, p. 93).	61
Figure 3.2	CL:/V'/ « accidenté »	81
Figure 3.3	BALLON.	85
Figure 3.4	CRAYON.	85
Figure 3.5	TABLE.	85
Figure 3.6	S'ASSEOIR.	85
Figure 3.7	BOIRE.	85

Figure 3.8	DONNER.....	85
Figure 3.9	1-DONNER-3.....	87
Figure 3.10	3-DONNER-1.....	87
Figure 3.11	3-DONNER-3.....	87
Figure 3.12	/V'/.....	93
Figure 3.13	/1 ^s /.....	93
Figure 3.14	/V̄ ^h /.....	93
Figure 3.15	/F ^o /.....	94
Figure 3.16	/S̄ ^c /.....	94
Figure 3.17	/B'/.....	94
Figure 3.18	/B̄ ^c /.....	95
Figure 3.19	/T''/.....	95
Figure 3.20	/S̄ ^c /.....	100
Figure 4.1	Plan de la salle et des différents outils de capture utilisés dans le protocole expérimental Marqspat.	136
Figure 4.2	Visualisation de la dernière séquence de la proposition (77) qui contient la superposition des images de la fonction de visualisation des marqueurs dans Cortex et de l'image de la caméra numérique.	138
Figure 4.3	Visualisation de la dernière séquence de la phrase (77) dans un plan horizontal a) et transversal b) dans lequel est affichée la trajectoire du marqueur du bout de l'index (point bleu), représentée par le trait bleu.....	139
Figure 4.4	Le logiciel d'annotation Elan.....	142
Figure 5.1	Illustration des mouvements de localisation de type 1 (a) et 2 (b) à l'aide de la fonction de visualisation du logiciel Cortex.....	189
Figure 5.2	Illustration du mouvement relatif des participants à la situation spatiale des propositions de l'exemple (58).	202
Figure 6.1	Proportion de VCL vs autres signes produits par un même signeur.....	234

Figure 6.2	Proportion des types de VCL produits par signeur.....	235
Figure 6.3	Proportion de VCL par rapport aux autres signes produits dans les quatre types de production.....	239
Figure 6.4	Proportion des VCL dans les récits de type D1.....	241
Figure 6.5	Proportion des trois types VCL par type de production.....	243
Figure 6.6	Proportion de VCL dans les deux types de conditions des récits de mouvement et de localisation.....	245
Figure 6.7	Proportion de VCL dans les deux types de conditions d'élicitation.....	247
Figure 7.1	Possibilité de réalisation catégorielle des deux types de mouvement primaire.....	306
Figure 7.2	Les verbes en fonction des possibilités de marquage offertes par 1) la forme phonologique (localisation directe et orientation) et 2) le contexte morphosyntaxique.....	310
Figure 7.3	Les VCL selon 1) la forme phonologique (localisation directe et orientation) et 2) les autres moyens (POINTÉ, regard, tronç).....	314
Figure 7.4	Les VCL selon 1) la forme phonologique (localisation directe et orientation) et 2) les autres moyens (POINTÉ, regard, tronç).....	315

LISTE DES TABLEAUX

Tableau 3.1	Les classes de classificateurs (adapté de Schembri (2003, p.10), Dubuisson et al. (1996) et Lajeunesse (2001)).....	91
Tableau 3.2	Types de classificateurs : distinctions.....	106
Tableau 4.1	Caractéristiques des participants sélectionnés.....	131
Tableau 4.2	Les données analysées.....	140
Tableau 4.3	Lignes d'annotation utilisées dans ELAN et leur description.....	143
Tableau 5.1	Inventaire des morphèmes classificateurs de la LSQ et de leurs principaux emplois dans les trois types de VCL du corpus.....	156
Tableau 5.2	Types de VCL et arguments marqués simultanément.....	215
Tableau 5.3	Les moyens d'association spatiale utilisés pour le marquage argumental en fonction du type de VCL.....	215
Tableau 5.4	Combinaisons des moyens d'association spatiale utilisés pour le marquage argumental en fonction du type de VCL.....	217
Tableau 5.5	Distribution des moyens non manuels utilisés avec les VCLE et les VCLP du corpus qui expriment la source et le but du mouvement.....	221
Tableau 5.6	La distribution des VCL, selon qu'ils se retrouvent ou non dans des structures de représentation corporelle.....	223
Tableau 5.7	La distribution des VCL selon qu'ils sont ou non produits en adhésion avec une structure de représentation corporelle.....	225
Tableau 6.1	Fréquence d'occurrence des trois types de VCL dans le corpus.....	231
Tableau 6.2	Nombre de VCL produits par signeur.....	232
Tableau 6.3	Fréquence de production des VCL, par signeur.....	234
Tableau 6.4	Fréquence des VCL de chaque type produits par signeur.....	235

Tableau 6.5	Nombre de VCL produits dans chacun des types de production, par rapport au nombre de signes que contiennent les productions	238
Tableau 6.6	Nombre de VCL par type de récit de D1, par rapport au nombre de signes du type de production	241
Tableau 6.7	La fréquence des trois types de VCL en fonction des quatre types de production.....	243
Tableau 6.8	Type de VCL par type de récit de localisation et de mouvement (D1)	245
Tableau 6.9	Nombre de VCL dans les productions selon la condition d'élicitation.....	247
Tableau 6.10	Distribution des classificateurs selon la position de leur antécédent.....	248
Tableau 6.11	Nombre global de VCL selon la fonction référentielle de leur classificateur	249
Tableau 6.12	Nombre de VCL en fonction de la position de l'antécédent du classificateur, quand les deux sont produits dans une même proposition à VCL	250
Tableau 6.13	Nombre de classificateurs produits dans la même proposition que leur antécédent introduit de la nouvelle information ou réintroduit de l'ancienne information.....	255
Tableau 6.14	VCL dont l'antécédent est hors de la proposition à VCL.....	257
Tableau 6.15	VCL dont l'antécédent est hors de la proposition à VCL.....	258
Tableau 6.16	Distribution des propositions à VCL selon le type de prédicat qu'elles contiennent.....	261
Tableau 6.17	Nombre de propositions de type [V(vcl)] contenant un, deux ou aucun arguments lexicalisés.....	263
Tableau 6.18	Nombre de propositions de type [V(vcl)] avec ou sans arguments selon le type de VCL qu'elles contiennent	263
Tableau 6.19	Nombre de propositions de type [V(vcl)], selon le type d'argument lexical qui y apparaît.....	264
Tableau 6.20	Nombre de propositions de type [V(vcl)] produites avec deux arguments lexicaux, les types d'arguments ainsi que leur ordre d'apparition.....	267
Tableau 6.21	Type de structure des propositions de type [V(vcl)] contenant deux arguments lexicaux	268

Tableau 6.22	Nombre de verbes contenus dans les propositions à VCL.....	269
Tableau 6.23	Distribution des différentes constructions à VCL dans les propositions à VCL du corpus.....	270
Tableau 6.24	Comparaison des sens des constructions à VCL séquentielles et simultanées	285
Tableau 7.1	Caractéristiques distinctives des types de VCL.....	304

LISTE DES ABRÉVIATIONS¹

LANGUES DES SIGNES

*AdaSL	Langue des signes d'Adaromobe (<i>Adaromobe Sign Language</i>) (Ghana)
ASL	Langue des signes américaine (<i>American Sign Language</i>)
AUSLAN	Langue des signes australienne (<i>Australian Sign Language</i>)
BSL	Langue des signes britannique (<i>British Sign Language</i>)
DGS	Langue des signes allemande (<i>Deutsche Gebärdensprache</i>)
DDL	Langue des signes danoise (<i>Danske Døves Landsforbund</i>)
IPSL	Langue des signes Indo-Pakistanaise (<i>Indo-Pakistani Sign Language</i>)
*ISL	Langue des signes israélienne (<i>Israeli Sign Language</i>)
ISL+	Langue des signes irlandaise (<i>Irish Sign Language</i>) ²
ISN	Langue des signes du Nicaragua (<i>Idioma de Señas de Nicaragua</i>)
Kata kolok	Langue des signes de village de Bali (Benkala)
*KSL	Langue des signes coréenne (<i>Korean Sign Language</i>)

¹ Les abréviations utilisées pour nommer les langues des signes dans la thèse sont celles utilisées dans la langue des signes elle-même pour la nommer (dans la mesure du possible). Quand ce n'était pas possible (ces abréviations sont précédées d'un astérisque), nous avons utilisé l'abréviation retrouvée dans le texte (ou les textes) citant la langue. Le plus souvent, ces textes utilisent l'abréviation de l'anglais.

² L'utilisation du symbole + permet de distinguer la langue des signes irlandaise (ISL+) de la langue des signes israélienne (ISL).

LSF	Langue des signes française
LIS	Langue des signes italienne (<i>Lingua dei segni italiana</i>)
NS	Langue des signes japonaise (<i>Nihon Syuwa</i>)
LIU	Langue des signes jordanienne (<i>Lughat il-Ishaarah il-Urduniyyah</i>)
LSC	Langue des signes catalane (<i>Llengua de signes catalana</i>)
LSQ	Langue des signes québécoise
NGT	Langue des signes néerlandaise (<i>Nederlandse Gebarentaal</i>)
STS	Langue des signes suédoise (<i>Svenskt teckenspråk</i>)
*ThSL	Langue des signes thaï (<i>Thai Sign Language</i>)
TİD	Langue des signes turque (<i>Türk İşaret Dili</i>)
VGT	Langue des signes flamande (<i>Vlaamse Gebarentaal</i>)

AUTRES ABRÉVIATIONS

CL	Classificateur
VCL	Verbe à classificateur
STF	Spécificateur de taille et de forme
VCLE	Verbe à classificateur entité
VCLP	Verbe à classificateur préhension
VCLS	Verbe à classificateur STF

CONVENTION DE TRANSCRIPTION³

<i>Italique</i>	Les expressions en langue étrangère sont transcrites en italique;
« Sens »	Le sens d'une expression est indiqué entre guillemets;

LA GLOSE

MORPHÈME-MORPHÈME	Le tiret entre deux gloses indique que les deux morphèmes représentés par les gloses sont liés;
SENS1.SENS2	Le point entre les gloses est utilisé lorsque plusieurs gloses sont nécessaires pour traduire un même morphème (ou un même signe);
SIGNE+++	L'indice « + » signifie qu'un signe a été répété. Le nombre de « + » indique le nombre de répétitions du signe (ou du morphème) répété;
<u>SIGNE</u>	Le caractère souligné est utilisé pour indiquer qu'un signe est accentué;
PTÉ1	L'étiquette PTÉ1 représente un pronom à la première personne;
PTÉ2	L'étiquette PTÉ2 représente un pronom à la deuxième personne;
PTÉ3	L'étiquette PTÉ3 représente soit un déterminant soit un pronom à la troisième personne;
VERBE	Le signe verbal est toujours écrit à l'infinitif dans les transcriptions utilisant une glose française;

³ Adaptée de Parisot (2003) et Rinfret (2009).

NOM	Le signe nominal est toujours au singulier dans les transcriptions utilisant une glose française;
ADJECTIF	Le signe adjectival est toujours au masculin singulier dans les transcriptions utilisant une glose française;
/	La barre oblique sépare des informations produites simultanément.

INDICES DE SEGMENTATION

/	Une barre indique une frontière de proposition de premier niveau;
MD	L'indication MD au début d'une ligne de transcription en gloses représente les signes qui sont articulés par la main dominante ⁴ ;
2M	L'indication 2M au début d'une ligne de transcription en gloses représente les signes dont la forme est bimanuelle (qui sont articulés par les deux mains);
MG	L'indication MG au début d'une transcription en gloses représente les signes qui sont articulés par la main gauche;

*Les divisions MD, 2M et MG ne sont utilisés que dans les cas où la désambiguïsation est nécessaire.

TENUES DE SIGNES

_____	Le trait continu à la fin d'une glose indique la durée de la tenue d'un signe dans une même proposition
(tenue)	L'indication (tenue) à la suite d'une glose signifie 1) que la forme est le fruit de la tenue d'un signe produit dans une proposition précédente ou encore 2) qu'un signe bimanuel persévère sur une des deux mains pendant l'articulation

⁴ De façon générale, la main dominante d'un signeur droitier est la main droite, alors que celle d'un signeur gaucher est la main gauche.

d'autres signes. On rapporte alors la glose du signe sur la ligne correspondant à la main utilisée, suivie de l'indication (tenue).

INDICES SPATIAUX ET SÉMANTIQUES

x, y, z, ...	Un indice constitué par une lettre minuscule de la série ..., x, y, z, indiquée entre parenthèses à la suite d'une glose (nom, adjectif, déterminant, pronom, classificateur ou verbe) constitue l'indication d'un locus spatial;
a, b, c, ...	Un indice constitué par une lettre minuscule de la série a, b, c, etc. entre parenthèses à la suite d'une glose (nom, adjectif, déterminant, pronom) est un indice sémantique et permet de faire des liens entre les différents signes liés à un même référent;
X, Y, Z, ...	Un indice constitué par une lettre majuscule de la série ..., X, Y, Z, indiquée entre parenthèses, après a, b, c, etc., à la suite d'une glose (nom, adjectif, déterminant, pronom ou verbe) est l'indication d'un ensemble de loci correspondant à une zone spatiale. S'il y a lieu, dans un même énoncé, les différents loci peuvent être spécifiés sous la forme x_1, x_2, x_3 , etc., ou y_1, y_2, y_3 , etc.;
1-	Un indice constitué par un chiffre de 1 à 6, indiqué avant une glose verbale, dont il est séparé par un trait d'union, indique la personne de l'agent du verbe;
x-y	Une séquence de 2 indices de la série ..., x, y, z (minuscules ou majuscules, suivies ou non de chiffres) séparés par un trait d'union et indiqués entre parenthèses à la suite d'une glose correspond au trajet du mouvement du verbe entre les loci correspondant aux indices;
a, b, c, ...	Un indice constitué par une lettre minuscule de la série a, b, c, etc., indiquée après le chiffre correspondant à la personne de l'agent ou du patient du verbe permet de faire le lien entre le verbe et un nom dans la phrase;
Tx, Ry, ...	Un indice entre parenthèses à la suite d'une glose nominale ou verbale correspond à un comportement non manuel comportant une indication spatiale s'il a la forme Tx (le tronç est incliné vers le locus x), et Rx (le regard est dirigé vers x);
_____	Les lignes superposées aux gloses représentent la portée du comportement non manuel spécifié sur la ligne.

NOTATION DU VERBE À CLASSIFICATEUR ET DU CLASSIFICATEUR

- [] Les crochets délimitent la transcription du verbe à classificateur;
- VCLE, VCLS, VCLP Les abréviations E, S et P à la suite de VCL indiquent le type de classificateur, soit respectivement entité, préhension, et STF (spécificateurs de taille et de forme);
- CL:/configuration manuelle⁵/ La forme phonologique du classificateur est indiquée entre barres obliques, après l'abréviation CL;
- (a) Un indice constitué par une lettre minuscule de la série a, b, c, etc., indiquée entre parenthèses à la fin de la séquence de notation du verbe à classificateur est un indice sémantique et permet de faire le lien entre le classificateur et le nom qui identifie le référent qu'il classifie.

⁵ Le système de notation de la configuration manuelle que nous utilisons (Dubuisson, *et al.*, 1999) a la structure suivante : chaque agencement de doigts sélectionnés correspond à une lettre majuscule ou un chiffre. La courbure ou l'aperture des doigts est indiquée par un symbole au-dessus de la lettre ou du chiffre correspondant aux doigts sélectionnés. La position du pouce est indiquée à l'aide d'un exposant et toute autre information pertinente est indiquée par un indice.

RÉSUMÉ

Cette thèse porte sur les verbes à classificateur (VCL) de la LSQ. Les VCL se distinguent des autres verbes de la langue par le fait de contenir un morphème classificateur, qui renvoie à un référent nominal en fonction de propriétés saillantes de son référent, le plus souvent des propriétés de forme. Les VCL expriment la localisation, le mouvement, le changement de position, la manipulation et la forme d'une entité. Parce qu'ils mettent à profit l'iconicité, la simultanéité et l'utilisation linguistique de l'espace, les VCL défient les analyses traditionnelles. Dans les langues des signes, ils ont donné lieu à une panoplie d'analyses et des caractérisations divergentes (voir Schembri, 2003). Avant cette thèse, les descriptions précédentes des VCL de la LSQ (Dubuisson *et al.*, 1996; Lajeunesse, 2001) ont porté sur la description générale des classificateurs (la configuration manuelle), leur sélection en fonction de leur antécédent nominal ainsi que de leur classification. On ne disposait que de très peu d'informations sur leur comportement en contexte discursif et leurs fonctions dans la langue. L'objectif de cette thèse est de fournir une analyse explicative de la nature et du fonctionnement des VCL de la LSQ. Plus spécifiquement, il s'agit 1) d'effectuer une analyse de leurs éléments de structure, 2) de décrire leur marquage argumental et les situer dans le système verbal de la LSQ, 3) d'expliquer leur distribution en contexte discursif et 4) de formuler et de tester une proposition de la catégorisation des VCL et d'en montrer la pertinence. Les moyens mis de l'avant dans la thèse pour atteindre ces objectifs sont la description et l'analyse des VCL, autant d'un point de vue lexical, morphosyntaxique, syntaxique que discursif, à partir de données provenant d'un corpus de productions discursives de quatre participants sourds (Lelièvre *et al.*, 2009).

Nos résultats ont permis de mettre à jour un inventaire de 12 classificateurs, et révèlent de nouvelles formes et emplois. Notre analyse propose que les classificateurs de la LSQ sont des éléments monosémiques qui peuvent entrer dans la formation de VCL de trois catégories (sur la base des travaux de Schembri, 2001, 2003, entre autres) : 1) les VCL entité, 2) les VCL de préhension, et 3) les VCL spécificateurs de taille et de forme. Par ailleurs, c'est le mouvement du VCL en contexte qui détermine la catégorie du VCL.

Du point de vue du marquage argumental, nos résultats ont montré que comme pour les verbes lexicaux (Parisot, 2003), la forme de base du VCL (son mouvement primaire) détermine les possibilités du marquage argumental. Les VCL peuvent être apparentés aux verbes souples et semi-rigides, qui marquent l'accord à l'aide de la localisation directe. Toutefois, à la différence de ces derniers, ils n'utilisent ni l'orientation ni le POINTÉ afin de marquer leurs arguments. En effet, dans les VCL, l'orientation marque l'orientation du référent et n'est donc pas une stratégie disponible pour marquer l'accord. De plus, la forme manuelle des VCL (classificateur et localisation directe) est utilisée pour marquer l'accord, réduisant le besoin de l'ajout d'un marqueur comme le POINTÉ pour l'accord. Nous proposons donc que les VCL constituent un sous-système particulier du système verbal de la LSQ, avec des caractéristiques qui lui sont propres. Notre analyse de la distribution des VCL montre qu'en contexte discursif, la réutilisation du contexte spatial est l'élément qui influence

le plus la production de VCL que la simple description d'entité. De plus, les VCL sont utilisés avant tout dans des contextes de production de formes saillantes. Enfin, le choix d'utiliser un type de VCL plutôt qu'un autre dépend de la perspective pragmatique adoptée par le signeur. En ce qui a trait à la relation entre le classificateur et son antécédent, nos résultats montrent que l'identification du référent précède l'actualisation du VCL et que les VCL sont le plus souvent utilisés pour maintenir la référence d'un nom. Finalement, au niveau propositionnel, notre analyse montre que les propositions à VCL sans argument lexicalement réalisé sont fréquentes et que la représentation corporelle influence le nombre d'arguments réalisés. De plus, les VCL se retrouvent dans des constructions verbales complexes (séquences verbales, verbes écho et VCL simultanés). Les résultats de cette thèse contribuent à mieux comprendre le système des VCL de la LSQ et la façon dont il s'intègre au système verbal. De plus, ils contribuent à l'approfondissement des connaissances sur les aspects distributionnels, jusqu'ici peu explorés en LSQ, et particulièrement en contexte discursif. Enfin, les connaissances sur les VCL participent à l'avancement des connaissances sur l'impact de la modalité visuogestuelle sur la structure des langues des signes.

Mots clés : Langue des signes québécoise (LSQ), verbes à classificateur, classificateur, morphosyntaxe, marquage argumental.

CHAPITRE I

INTRODUCTION

Cette thèse porte sur les VCL de la LSQ⁶. Ces verbes se distinguent des autres verbes de la langue en ce qu'ils contiennent un classificateur⁷, un morphème qui réfère à un nom du discours en fonction de propriétés saillantes de son référent. Les VCL expriment la localisation, le mouvement, le changement de position, la manipulation, en plus d'exprimer des caractéristiques (le plus souvent de forme) d'une entité. Mis à part les travaux de Dubuisson *et al.* (1996) et Lajeunesse (2001), qui se sont concentrés sur la description générale des classificateurs et de leur classification, et malgré leur fréquence dans la langue⁸, ils ont été très peu décrits en LSQ. Dans la littérature portant sur les langues des signes, les VCL ont par ailleurs engendré énormément de travaux, que ce soit sur leur structure interne, leur comportement morphosyntaxique ou encore leur fonction (voir entre autres Brennan, 1990 pour la BSL; Cuxac et Sallandre, 2007 pour la LSF; Engberg-Pedersen, 1993 pour la

⁶ Dans le texte, les abréviations utilisées pour nommer les différentes langues des signes seront utilisées dès la première mention. Nous renvoyons le lecteur à la liste des abréviations, disponible au début de la thèse.

⁷ Le terme *classificateur* est souvent utilisé dans la littérature pour référer au verbe à classificateur. Dans la suite du texte, nous distinguons l'utilisation des termes *classificateur* et *verbe à classificateur (VCL)* afin de référer respectivement au morphème classificateur ou au verbe en entier. Par ailleurs, l'utilisation du terme *classificateur* pour caractériser la fonction linguistique de ces verbes est débattue pour les langues des signes. Plusieurs autres termes ont été suggérés, qui incluent *polymorphemic verbs* (Engberg-Pedersen, 1993), *polycomponential signs* (Schembri, 2000; 2003), *property markers* (Slobin *et al.*, 2003) ou *depicting signs* (Dudis, 2004). Toutefois, les termes *classificateur* et *verbe à classificateur (VCL)* sont habituellement acceptés comme étiquette générale, et sont ceux que nous utiliserons dans cette thèse.

⁸ Les VCL constituent 20 % des signes produits dans le corpus de productions qui fait l'objet de notre analyse (voir la section 4.1.5).

DSL; Perniss, 2007a pour la DGS; Schembri, 2001 pour l'Auslan; Supalla, 1978, 1982; 1986 pour l'ASL; Zeshan, 2003a pour l'IPSL; Zwitserlood, 2003 pour la NGT).

L'objectif général de la thèse est de fournir une analyse explicative de la nature et du fonctionnement des VCL de la LSQ. Les moyens mis de l'avant dans la thèse pour atteindre cet objectif sont la description et l'analyse des VCL, autant d'un point de vue lexical, morphosyntaxique, syntaxique que discursif, à partir de données issues d'un corpus de productions de quatre participants sourds (Lelièvre *et al.*, 2009)⁹. Nous confrontons notre description ainsi que notre analyse aux modèles théoriques proposés dans la littérature.

Dans ce chapitre, nous présentons dans un premier temps la définition générale du VCL que nous adoptons dans le cadre de cette thèse (section 1.1). Dans un deuxième temps, nous présentons un survol des problèmes descriptifs et théoriques posés par l'analyse des VCL de la LSQ (section 1.2). Ces problèmes sont abordés de manière plus spécifique dans les chapitres 2 et 3. Ensuite, nous posons, en lien avec ces problèmes relevés, les objectifs spécifiques de la thèse (section 1.3). Enfin, nous présentons l'organisation des chapitres qui constituent la thèse.

1.1 Définition de l'objet : les VCL

À ce jour, les VCL ont été recensés dans toutes les langues des signes décrites (voir Schembri, 2003, p. 28, pour une recension de plus de trente langues des signes dans lesquelles on trouve des VCL). Les VCL contiennent un classificateur, qui renvoie à un référent nominal en fonction de propriétés saillantes de son référent. Dans le discours, l'actualisation du nom précède généralement l'actualisation du VCL, de façon à identifier le référent du classificateur (Zwitserlood, 2012). À titre d'exemple, en (1), le VCL exprime une propriété physique et spécifique du référent *pomme*, soit le fait d'être une entité ronde de taille moyenne, par le biais de la forme de la configuration manuelle, le classificateur.

⁹ Le corpus de données utilisé dans cette thèse est décrit au chapitre 4.

(1)



POMME (a)

[VCLE:/5^c/(a)](x) [...]

TABLE(bx)(tenue)

« La pomme (sur la table) [...] »

Le plus souvent, la relation entre le classificateur et le référent est iconique, sur la base de caractéristiques telles que la forme et la taille, comme dans l'exemple (1), ainsi que dans les exemples (2) à (4), dans lesquels les classificateurs réfèrent à des entités de différentes formes et tailles : une entité ronde et de petite taille (2), une entité ronde de grande taille (3) et une entité mince (4).

(2)



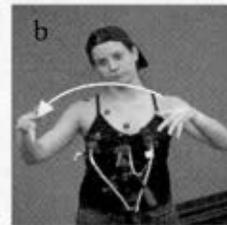
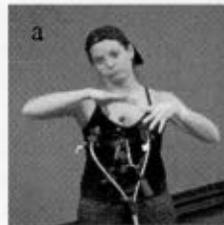
BILLE(a)

[...]

[VCLE:/F^o/(a)]+++ (aX)

« Les billes [...] sont là. »

(3)



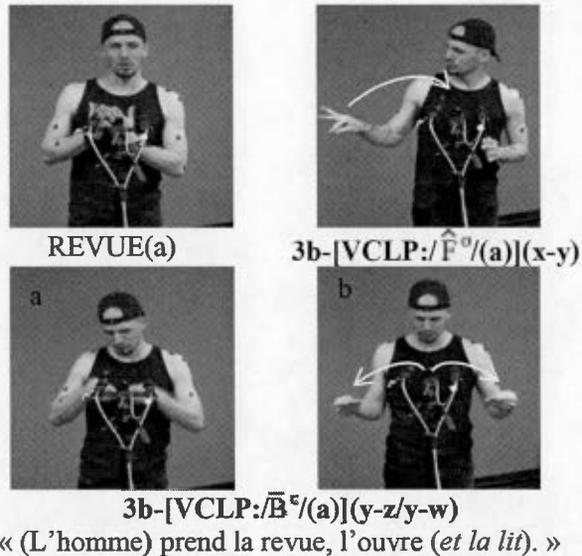
2M :

VÊTEMENTS(a)

[VCLS:/3^c/(a)](X)

« Le tas de vêtements est là. »

(4)



Le lien entre le référent nominal et le classificateur peut aussi être établi en fonction d'une caractéristique sémantique. C'est le cas du CL:/V'/¹⁰ de l'exemple (5), qui renvoie à une catégorie sémantique de référents, les véhicules. Ce classificateur est utilisé pour référer à une voiture, mais il peut aussi référer à un camion, un train, une motocyclette ou encore à une bicyclette, peu importe leur forme¹¹.

¹⁰ Les différents classificateurs sont identifiés par l'abréviation CL, suivie de la configuration manuelle correspondant à leur forme.

¹¹ Il est à noter que la forme du nom AUTO n'a rien en commun avec le CL:/V'/ utilisé pour le classifier. C'est aussi le cas des signes BICYCLETTE, MOTOCYCLETTE, AUTOBUS, dont les référents sont aussi classifiés à l'aide du morphème /V'/. Le lien entre la forme et le sens de ce morphème est arbitraire.

(5)



AUTO(a) [VCLE:/V'/(a)](x-y/z-y)
« Deux voitures entrent en collision ».

Le classificateur a un sens générique, exprimant une caractéristique pouvant s'appliquer à un ensemble de référents. Cette caractéristique permet d'utiliser dans le discours différents classificateurs pour représenter un même référent nominal dans le but de mettre l'accent (ou enlever l'accent) sur une des propriétés du référent (Zwitserslood, 2012). Par exemple, une personne peut être représentée de plusieurs manières, dépendant du sens qu'on veut exprimer. Une personne se déplaçant debout peut être représentée par le CL:/1^S/ (illustré à la figure 1.1), qui est utilisé pour référer à des entités longues et minces (dans ce cas le corps d'une personne), par le CL:/V^S/ (illustré à la figure 1.2), qui représente deux entités longues et minces reliées par une base (dans ce cas les jambes d'une personne) ou encore par le CL:/ $\bar{5}^c$ / (illustré à la figure 1.3) qui représente des entités ayant une forme ronde (dans ce cas une personne représentée par sa tête).



Figure 1.1 CL:/1^S/¹².



Figure 1.2 CL:/V^S/.



Figure 1.3 CL:/ $\bar{5}^c$ /

¹² Les illustrations des signes proviennent de la *Banque visuelle de signes de la LSQ* (Groupe de recherche sur la LSQ et le bilinguisme sourd, 2013).

Les VCL sont compositionnels et expriment une multitude de sens. En plus de la précision apportée à la référence d'un nom par le classificateur (en spécifiant des informations de taille, de forme ou encore relevant d'une classe sémantique), le VCL exprime des informations spatiales telles que la localisation et le mouvement du référent (voir entre autres Aronoff *et al.*, 2003; Brennan, 1990; Emmorey, 1996, 2002a; Engberg-Pedersen, 1993; Liddell, 2003b; Perniss, 2007a; Talmy, 2003; Zeshan, 2003a; Zwitserlood, 2003, 2012). Ces informations sont exprimées via l'association spatiale¹³ : la position du VCL dans l'espace discursif¹⁴ exprime la localisation¹⁵ du référent nominal dans l'espace réel et le mouvement entre deux positions exprime le mouvement de l'entité dans l'espace. En plus de ces informations, les VCL permettent d'exprimer simultanément des informations spécifiques telles que le nombre d'entités, la représentation du trajet (contour et longueur), la manière et la vitesse du mouvement, ainsi que la répétition et la progression temporelle du trajet (Talmy, 2003).

Les VCL sont des verbes complexes qui se distinguent entre eux phonologiquement, morphologiquement et syntaxiquement, ils ne forment donc pas une classe uniforme. Plusieurs propositions de catégorisation des classificateurs des langues des signes et des verbes dans lesquels ils se trouvent ont été proposées¹⁶. Parce qu'ils utilisent des *a priori* descriptifs et théoriques distincts, les chercheurs ont postulé plusieurs types de VCL pour les différentes langues des signes, mais aussi parfois au sein d'une même langue. C'est le cas pour la LSQ, pour laquelle les travaux les plus importants ayant porté spécifiquement sur les

¹³ L'association spatiale fait l'objet de la section 2.1.3.1.

¹⁴ Nous utilisons l'expression *espace discursif* pour nommer l'espace accessible au signeur dans lequel il construit son discours, c'est-à-dire dans lequel il produit les signes et s'il y a lieu les met en relation via l'association spatiale.

¹⁵ Dans la littérature, plusieurs auteurs (Engberg-Pedersen, 1993; MacLaughlin, 1997, dans Rinfret, 2009) utilisent l'expression *to localize* (localiser) pour l'association spatiale d'un nom. Comme cette thèse porte sur l'expression de la localisation des entités, afin d'éviter l'ambiguïté et de simplifier la terminologie que nous utilisons, nous réservons le terme *localisation* pour son usage spatial général. Pour signifier qu'un nom a été associé à un locus spatial, nous utilisons le terme général *situé*. Afin de référer au moyen d'association spatiale particulier par lequel un référent nominal est situé dans l'espace par la modification du lieu d'articulation du nom en fonction d'un locus spatial (*localisation*, dans Rinfret (2009)), nous utilisons l'expression *localisation directe*. L'association spatiale ainsi que les moyens utilisés sont présentés en 2.1.3.1.

¹⁶ Voir le chapitre 3 pour une exposition du problème de la classification des VCL de la LSQ.

VCL consistent en une recension des différents classificateurs et de leurs principaux emplois (Dubuisson *et al.*, 1996; Lajeunesse, 2001). Ces travaux sont fortement inspirés de ceux de Supalla (1978, 1982, 1986) pour les langues des signes et de Allan (1977) pour les langues orales. Ensemble, les descriptions de Dubuisson *et al.* et Lajeunesse constituent une description fort détaillée, quoiqu'incomplète, de l'inventaire des classificateurs de la LSQ ainsi que des propriétés qui déterminent l'attribution des noms aux différentes classes de classificateurs.

1.2 La problématique

La description des VCL dont nous disposons jusqu'à maintenant comporte plusieurs lacunes et problèmes, parmi lesquels nous en identifions trois principaux, soit :

- 1) La caractérisation des VCL de la LSQ;
- 2) La description des éléments de structure des verbes et du classificateur ainsi que de leur comportement morphosyntaxique;
- 3) La distribution du VCL.

1.2.1 Le problème de la caractérisation des VCL de la LSQ

La description du système des VCL de la LSQ effectuée dans les travaux de Dubuisson *et al.* (1996) et Lajeunesse (2001) a principalement porté sur la description et la classification des classificateurs. Ces deux propositions postulent un grand nombre de classes (respectivement quatre et six). Cela amène les auteurs à postuler, pour une même forme, plusieurs morphèmes dont les sens sont très proches. Par exemple, selon la typologie de Dubuisson *et al.* (1996), la configuration manuelle /l^S/ (illustrée à la figure 1.1) est décrite comme un classificateur sémantique quand elle représente une personne debout, comme un spécificateur de taille et de forme (dorénavant STF) statique quand elle représente un objet long, par exemple une cigarette, et comme un classificateur instrument quand elle représente un outil de forme longue qui agit sur un objet, par exemple un tournevis. Ce grand nombre de classificateurs distincts postulés pour une même forme rend le système lourd, impose une longue liste d'unités, et n'apporte rien à l'explication du fonctionnement du système. De plus, on ne trouve pas dans ces travaux, de caractérisation du VCL. Mis à part la mention faite qu'ils

entrent dans la formation de verbes de mouvement et de localisation, aucune description n'est proposée. Par ailleurs, les travaux laissent supposer que les classificateurs des différentes classes entrent dans la formation d'un même type de verbe, mais on ne trouve aucune description de ces aspects.

Afin de régler ces problèmes, nous proposons dans le cadre de cette thèse d'utiliser une classification sur la base des classifications adoptées par les travaux récents (Schembri, 2001, 2003), élaborée en continuité dans Parisot *et al.* (2015) et Voghel (2015) et présentée à la section 3.2.4.3. Nous empruntons de Schembri (2001; 2003) la classification des VCL en trois types soit entité, préhension et STF. De plus, nous proposons que la distinction tripartite classe la racine verbale, plutôt que les classificateurs eux-mêmes. Les VCL sont donc constitués d'une racine verbale (un mouvement, d'un des trois types) et d'un classificateur (une configuration manuelle). Les trois types de VCL se distinguent de la façon suivante :

- Les VCL entités (dorénavant VCLE) : expriment le mouvement ou la localisation d'une entité. Dans ces verbes, la main représente une entité (ou une partie d'une entité) directement dans l'espace, comme en (1), (2) et (5);
- Les VCL de préhension (dorénavant VCLP) : expriment la manipulation statique ou dynamique d'une entité. La main représente la forme de la main qui manipule un objet, comme en (4);
- Les VCL STF (dorénavant VCLS) : expriment la localisation et l'extension d'une entité dans l'espace. La main représente une caractéristique physique d'un objet et en définit l'extension dans l'espace à l'aide du mouvement, comme en (3).

Nous proposons que les classificateurs (configurations manuelles) doivent être réanalysés sur la base d'une analyse monosémique : les classificateurs ont un sens le plus simple possible, qui permet d'en dériver les emplois sans avoir à postuler différentes classes. Par exemple, dans notre proposition, tous les emplois de la configuration manuelle /1^S/ décrits ci-dessus appartiennent au même classificateur, dont le sens est « entité longue et mince ». Les classificateurs sont donc acatégoriels et peuvent se trouver dans les trois types de VCL. Les types de VCL expriment différents types de prédication (le mouvement, la localisation, la manipulation) et déterminent le type de représentation du référent par la main (l'objet est représenté directement ou indirectement par la configuration manuelle), ainsi que leur structure argumentale. La proposition et ses caractéristiques sont formulées à la section 3.2.4.3.

Notre proposition constitue une hypothèse de travail, que nous appliquons tout au long de notre description et analyse du système des VCL de la LSQ. Les résultats de notre analyse nous permettront, ultimement, de la confronter à des données riches et variées issues d'un corpus de productions discursives, afin de vérifier sa pertinence pour la description des VCL de la LSQ.

1.2.2 Le problème de la description des éléments de structure et du comportement morphosyntaxique du VCL

Comme nous l'avons mentionné précédemment, les travaux de Dubuisson *et al.* (1996) et Lajeunesse (2001) ont porté sur la description des classificateurs de la LSQ. Ils consistent en une description détaillée, mais incomplète de l'inventaire des classificateurs, ainsi que de leurs différents emplois. Ces problèmes descriptifs nous amènent à poser la question suivante :

- (6) Quels sont les éléments distinctifs de la forme morphosyntaxique des VCL en contexte discursif (configuration manuelle et mouvement)?

Notre contribution à ce problème consiste en une analyse des éléments distinctifs en contexte discursif 1) des classificateurs (la configuration manuelle), de leur sens et de leurs différents emplois et 2) du mouvement des VCL, selon les trois types morphosyntaxiques adoptés par notre hypothèse de travail, soit entités, préhension et STF.

Par ailleurs, le problème du marquage argumental spatial a été examiné par Parisot (2003) pour les verbes de la LSQ. Celle-ci propose que les verbes se distinguent selon trois types (souples, semi-rigides et rigides), en fonction des possibilités de marquage spatial que permet leur forme phonologique¹⁷. Il a été proposé par Parisot que l'accord des VCL ne se distingue pas fondamentalement des autres verbes de la langue. Toutefois, ses travaux n'ont pas distingué les VCL des verbes lexicaux¹⁸. Afin de vérifier la proposition de Parisot, et

¹⁷ La section 2.4.2 présente la classification des verbes de la LSQ (Parisot, 2003).

¹⁸ Nous qualifions de verbes lexicaux les verbes du lexique standard, en opposition aux VCL, pour lesquels il est impossible de lister une forme de base. La section 3.2.3 porte sur la distinction entre le VCL et les verbes lexicaux.

d'obtenir un portrait du marquage argumental spatial par les VCL, nous posons la question suivante :

- (7) Par quels moyens d'association spatiale (manuels et non manuels) les VCL indiquent-ils la relation d'accord?

De plus, nous déterminerons si la classification verbale de Parisot (2003) permet aussi de rendre compte du système des VCL. Nos résultats nous permettront ultimement de situer la place des VCL au sein du système verbal de la LSQ.

1.2.3 Le problème de la distribution des VCL en contexte discursif

Parmi les travaux ayant porté sur la LSQ, quelques-uns incluent les VCL dans leurs analyses, par exemple les travaux portant sur l'organisation du discours et de la perspective (Poulin et Miller, 1995), les constructions simultanées (Miller, 1994) ou encore les verbes écho (Pinsonneault, 1994). Toutefois, ces travaux, bien qu'intéressants du point de vue descriptif, de par leur petit nombre et leur champ restreint, ne permettent pas de dresser un portrait de l'utilisation des VCL.

De plus, quoique plusieurs travaux aient abordé divers aspects distributionnels des VCL, la plupart l'ont fait à partir de phrases élicitées, sans prendre en compte le contexte d'énonciation. Cela pose un problème dans l'analyse du VCL puisque celui-ci étant un élément porteur de référence, le contexte d'énonciation joue un grand rôle dans les caractéristiques de son utilisation (Ferrara, 2012; Zwitserlood, 2012). Dans le cadre de cette thèse, nous proposons de décrire et d'analyser la distribution des VCL sous quatre aspects, soit en fonction :

- 1) Des différents types de productions;
- 2) De la relation syntaxique entre le classificateur et l'antécédent;
- 3) De la structure de la proposition contenant un classificateur;
- 4) Du type de construction verbale.

Premièrement, les données que nous analysons proviennent d'un corpus de productions discursives élicitées auprès de quatre signeurs sourds à partir de stimuli vidéo. Tout au long de la tâche, les signeurs ont produit différents types de récits et descriptions (récits de

mouvement et de localisation, récits hypothétiques, récits d'expérience personnelle et description de scènes statiques¹⁹). La diversité des types de production qui constituent notre corpus nous amène à poser les questions suivantes :

- (8) Quelle est la distribution générale du VCL?
- (9) Quelle est la distribution des trois types de VCL?

Ces questions seront examinées non seulement au niveau du corpus global, mais aussi en fonction des différents signeurs (n=4) et des différents types de productions discursives (n=4).

Deuxièmement, il a été décrit par la plupart des auteurs que le VCL est généralement précédé de son antécédent dans le discours (Engberg-Pedersen, 1993; Johnston et Schembri, 2007; Liddell, 1980; Zwitserlood, 2003, 2012). La plupart d'entre eux proposent que l'antécédent précède le classificateur, dans la même proposition, comme c'était le cas des propositions (1) à (5). Par contre, d'autres ont montré que l'antécédent pouvait aussi se trouver dans une proposition qui le précède dans le discours. Par ailleurs, la relation entretenue entre le classificateur et son antécédent est intéressante parce qu'elle nous informe sur la fonction référentielle de ce dernier. En effet, le classificateur a été décrit comme une marque d'accord dans le VCL. De plus, quand il est produit seul dans la proposition (sans son antécédent), il agit alors comme mécanisme de maintien de la référence, à la manière d'un pronom. Étant donné ces constatations, nous posons les questions suivantes :

- (10) Comment se manifeste la relation du VCL avec le nom antécédent dans les productions discursives du corpus?
- (11) Quel(s) type(s) de fonction référentielle le classificateur remplit-il?

Troisièmement, le fait que l'antécédent du VCL puisse être produit dans une proposition qui le précède dans le discours a un effet sur la structure de la proposition. En effet, Ferrara (2012) a montré que le VCL peut non seulement apparaître sans son antécédent dans la proposition, mais peut aussi y apparaître seul. Le VCL, grâce à ses propriétés iconiques et

¹⁹ Les différents types de stimuli vidéo et des questions menant à l'obtention de ces productions sont décrits à la section 4.1.3.

référentielles, permet donc de ne pas avoir à réactualiser phonologiquement ses arguments si sa référence a été actualisée précédemment ou encore est partagée par les partenaires conversationnels et que le contexte n'introduit pas d'ambiguïté. Suite à ces observations, nous posons la question suivante :

(12) Quelle est la structure de la proposition contenant un VCL en contexte discursif?

Quatrièmement, les VCL ont été décrits comme entrant dans différents types de structures verbales complexes. Dans ces prédicats complexes contenant au moins un VCL, les verbes partagent tous le même sujet et sont très liés sémantiquement et prosodiquement. Nous en identifions trois : les constructions simultanées (Miller, 1994), les constructions de verbes écho (Pinsonneault, 1994), les séquences verbales (Ferrara, 2012; Johnston, 2014, entre autres). En lien avec ces descriptions, nous posons la question suivante :

(13) Quelles sont les constructions verbales complexes dans lesquelles on trouve des VCL?

(14) Quelles sont les fonctions de ces constructions?

Les réponses à toutes ces questions sur la distribution du VCL nous permettront d'obtenir un portrait général de l'utilisation des VCL, et ce, à plusieurs niveaux de structure.

1.3 Les objectifs de la thèse

La problématique, telle que définie en 1.2.1, nous amène à proposer, en lien avec les questions spécifiques de recherche formulées dans la section précédente, les objectifs spécifiques de la thèse :

1. Contribuer à la description des principaux éléments de structure (configuration manuelle et mouvement) des trois types de VCL de la LSQ (entités, préhension et STF (spécificateur de forme et de taille)) ainsi qu'à la description de leur sens;
2. Formuler et tester une proposition unifiante de la catégorisation des VCL et d'en montrer la pertinence;
3. Décrire le marquage argumental des VCL de la LSQ et les situer dans le système verbal de la LSQ;
4. Décrire et expliquer la distribution des VCL.

1.4 Organisation de la thèse

Cette thèse comporte six chapitres. Le second chapitre se divise en deux parties. La première porte sur trois caractéristiques des langues des signes découlant de la modalité visuogestuelle, soit l'iconicité, la simultanéité et l'utilisation de l'espace, ainsi que leurs effets sur la structure de ces langues. Ces trois caractéristiques posent d'importants défis pour l'analyse des langues des signes en ce qu'elles remettent en question les analyses traditionnelles des langues. Par ailleurs, ces trois caractéristiques sont mises à profit par le système des VCL. La seconde partie présente le cadre conceptuel général dans lequel se situent notre description et notre analyse des VCL de la LSQ. Celui-ci offre une perspective générative nous permettant de considérer et d'expliquer les effets de la modalité visuogestuelle sur les langues des signes – ainsi que sur les systèmes qui les composent et en sont fortement influencés, comme les VCL — au sein d'une théorie des langues naturelles.

Le chapitre 3 se divise aussi en deux parties. Dans la première, nous présentons la notion de classificateur dans les langues naturelles et définissons les classificateurs verbaux, catégorie de classificateurs auxquels s'apparentent les classificateurs des langues des signes. La seconde partie porte plus particulièrement sur les systèmes de VCL des langues des signes, et vise à en fournir une description formelle. Nous y abordons en profondeur les problèmes de la typologie, du marquage argumental ainsi que de la distribution des VCL. Ce chapitre se conclut par la formulation de nos hypothèses de recherche.

Le chapitre 4 contient une présentation des données analysées dans la thèse, qui consistent en un corpus de productions discursives élicitées au moyen de stimuli vidéo et de questions s'y rapportant. De plus, il présente la méthodologie mise en œuvre dans la collecte, l'annotation et l'analyse des données de notre recherche doctorale.

Les chapitres 5 et 6 présentent les résultats et leur analyse. Le chapitre 5 présente les résultats des descriptions de l'inventaire du VCL et du marquage argumental des VCL. Le chapitre 6 présente les résultats découlant de l'objectif de la distribution des VCL en contexte discursif.

Finalement, le chapitre 7 présente une discussion des principaux résultats de la thèse et la vérification de nos hypothèses en fonction de ce qui a été établi dans la littérature sur les

VCL des langues des signes. Nous y proposons une redéfinition des VCL, ainsi qu'une analyse unifiée de ces verbes au sein du système verbal de la LSQ. Finalement, il présente un portrait explicatif des aspects de leur distribution en contexte discursif.

Les résultats de cette recherche doctorale contribuent à mieux comprendre le système des VCL de la LSQ et comment celui-ci s'intègre au système verbal de la LSQ. De façon plus générale, cette thèse contribue à l'approfondissement des connaissances sur les aspects syntaxiques et discursifs de la LSQ, pour le moment peu explorés, et particulièrement en contexte discursif. Enfin, les connaissances sur les VCL, particulièrement imprégnés des caractéristiques de la modalité visuo-gestuelle, participent à l'avancement des connaissances sur l'impact de cette dernière sur la structure des langues des signes.

CHAPITRE II

STRUCTURE DES LANGUES DES SIGNES, MODALITÉ ET INTERFACES

La preuve n'est plus à faire que les langues des signes sont des langues à part entière, et que comme les langues orales, elles ont une structure phonologique, morphologique et syntaxique (Battison, 1978; Dubuisson et Nadeau, 1993; Meier, 2002; Meier *et al.*, 2002; Sandler, 1989; Stokoe, 1960). Toutefois, les langues des signes se distinguent des langues orales par la nature du canal emprunté pour la production et la perception du message : les formes créées par l'action des articulateurs sont perçues visuellement, à travers les trois dimensions de l'espace et de la dimension du temps. L'utilisation de multiples articulateurs indépendants et le fait que l'espace tridimensionnel soit physiquement accessible ont une incidence majeure sur la structure des langues des signes et leur confèrent des possibilités d'exploitation de la simultanéité, de l'utilisation linguistique de l'espace et de l'iconicité (Sandler et Lillo-Martin, 2006, entre autres). Ces possibilités façonnent la langue et en modèlent les différents systèmes; elles ont des effets indéniables sur tous les niveaux de structure de la langue, que ce soit au niveau du lexique, des relations morphosyntaxiques et même au niveau discursif. Cela est particulièrement saillant dans le système des VCL des langues des signes, comme en témoigne la description que nous avons effectuée au chapitre 1. Par ailleurs, la simultanéité, l'utilisation linguistique de l'espace et l'iconicité posent un défi pour l'analyse des langues des signes en ce qu'elles imposent de remettre en question les modèles traditionnels, qui ne permettent souvent que difficilement d'en rendre compte. Dans ce chapitre, nous proposons d'abord une description des caractéristiques distinctives des langues des signes découlant de la modalité visuo-gestuelle (section 2.1). Nous présentons ensuite le cadre conceptuel dans lequel nous situons notre analyse des VCL (section 2.2). Celui-ci offre une perspective générative nous permettant de considérer et d'expliquer les effets de la modalité visuo-gestuelle sur les langues des signes en tant que caractéristiques des langues naturelles.

Ce cadre conceptuel nous permet de situer, dans le débat sur la nature de l'espace, notre point de vue selon lequel l'association spatiale permet d'établir dans l'espace les représentations de la structure conceptuelle. En cela, le signe (et tous ses éléments de structure) est considéré comme un élément linguistique pouvant entrer en relation avec les loci spatiaux, éléments abstraits et sans substance, qui permettent d'activer une référence.

2.1 Les caractéristiques de la modalité visuogestuelle

Cette section présente les caractéristiques de la modalité visuelles, soit l'iconicité, l'utilisation de l'espace et la simultanéité, ainsi que les éléments théoriques selon lesquels nous les considérons dans la thèse (sections 2.1.1 à 2.1.3).

2.1.1 L'iconicité

Saussure (1916) définit le signe linguistique comme la relation entre la représentation abstraite (psychologique) d'un objet physique, sons ou gestes (le signifiant) et une image mentale ou conceptuelle d'un référent (le signifié). De façon générale, on définit l'iconicité comme l'existence d'une correspondance structurelle entre une forme linguistique et son sens (voir entre autres Taub, 2001; Perniss, 2007; Wilcox, 2004, pour les langues des signes; Peirce, 1902; Saussure, 1916, pour les langues orales).

Traditionnellement, deux types d'iconicité sont distingués²⁰. Dans le premier type d'iconicité, il existe une ressemblance formelle entre la forme du signe et le référent. Cela correspond à *l'iconicité d'image* (Peirce, 1902) et à peu près à ce que Saussure (1916) appelle la motivation de signifiés individuels appliquée au signe linguistique. Ce type d'iconicité implique que certaines caractéristiques de la forme du signe ressemblent à certaines des caractéristiques physiques perceptibles du référent. Dans les langues orales, les possibilités iconiques formelles offertes par les éléments acoustiques, les sons, et les représentations

²⁰ Taub (2001) ajoute une troisième possibilité d'iconicité d'image : celle de citer quelqu'un. Peut-être dans le fait de rapporter des paroles (formuler une phrase) ou encore reproduire un bruit ou une exclamation que la personne a fait. Elle inclut dans ce type de possibilité iconique la possibilité de reproduire les gestes de la personne, etc. On trouve ce type d'iconicité dans les structures de représentation corporelle, introduites en 2.1.3.2.

auditives sont relativement restreintes parce que les sons ont très peu de propriétés de même nature que le signifié. Dans ces langues, on trouve l'iconicité d'image dans les représentations phonétiques et lexicales. Par exemple, il est possible d'utiliser un son pour représenter un son, entre autres dans les onomatopées, qui constituent une façon conventionnalisée de représenter, à partir de l'inventaire phonologique d'une langue et de ses contraintes phonotactiques, des sons ou bruits de l'environnement. Taub (2001) discute de l'onomatopée anglaise *ding* (/dɪŋ/), utilisée pour référer au son d'une cloche. Le phonème /d/ représente d'abord l'attaque du son, puis la suite de phonèmes /ɪŋ/ représente la diminution graduelle d'intensité. L'auteur montre ensuite que les spectrogrammes du son de la cloche et du mot prononcé en anglais américain sont très proches. Alors que la forme /pŋŋŋŋŋŋ/ n'aurait pas été une forme acceptable selon les règles phonotactiques de l'anglais, les formes *ting*, *doon* et *pim* partagent les mêmes caractéristiques que *ding* et auraient tout aussi bien pu être retenues, mais aucune d'elles n'a été conventionnalisée et gardée par les locuteurs.

Le deuxième type d'iconicité qu'il est possible de distinguer est l'*iconicité diagrammatique*. De façon générale, l'iconicité diagrammatique implique que la structure du langage reflète la structure de l'expérience (Croft, 2003). On trouve ce type d'iconicité dans les représentations phonétiques, la complexité morphosyntaxique et dans l'ordre des signes. Des exemples d'iconicité diagrammatique incluent la séquence, la proximité, la répétition, le nombre, la complexité et la cohésion (Croft, 1990; Givón, 1985, 1991; Greenberg, 1963; Haiman, 1980; Levinson 2000; Newmeyer, 1992, cités dans Perniss, 2007). À titre d'exemple, on trouve dans le mot *ding* une seconde possibilité iconique, soit la possibilité d'utiliser l'ordre séquentiel des éléments linguistiques pour exprimer l'ordre séquentiel de l'expérience. Dans le mot *ding*, les deux phonèmes sont ordonnés temporellement, de façon à reproduire l'ordonnement des parties qui composent le son de la cloche. L'ordre des propositions, la séquence, peut aussi être utilisé pour représenter l'ordre des événements. Par exemple, les deux événements de la phrase *J'épluche une pomme et je la mange* se produisent séquentiellement, dans leur ordre d'énonciation. En français, pour spécifier un ordre différent de l'ordre temporel non marqué, le locuteur doit avoir recours à des marqueurs, comme dans la phrase *Je mange la pomme après l'avoir épluchée*. L'utilisation de l'ordre séquentiel des éléments linguistiques permet aussi d'exprimer une relation temporelle et causale, comme

dans la phrase *Jean est entré et Marie est sortie* comparativement à *Marie est sortie et Jean est entré*. Finalement, l'iconicité de répétition consiste en la répétition d'un mot pour la répétition (ou le prolongement) d'un événement (*Elle a attendu, attendu et attendu*).

Les représentations visuelles, comparativement aux représentations auditives, ont un plus grand accès à la motivation. Le caractère visuel des langues des signes et la possibilité de bouger les articulateurs dans l'espace et de leur donner une certaine forme permettent de représenter des aspects plus iconiques et plus proches de la représentation conceptuelle du référent, en particulier les aspects spatiaux du référent, tels que sa forme, sa taille, sa localisation, son mouvement ou encore son action (Perniss, 2007; Taub, 2001; Wilcox, 2004). Le signifiant gestuel peut donc être porteur de propriétés conceptuelles plus nombreuses et plus précises que les sons et permet un plus proche isomorphisme entre le linguistique et le conceptuel. Dans la littérature sur les langues des signes, la mention de l'iconicité est omniprésente, mais l'importance qu'on lui donne dans la théorie linguistique est variable d'un auteur à l'autre. L'iconicité est discutée dans la plupart des systèmes de la langue, que ce soit au niveau du lexique, des adverbes, et des systèmes qui font une utilisation topographique de l'espace, comme les pronoms et les VCL, pour ne nommer que ceux-là (voir entre autres Cuxac, 1999; Dubuisson *et al.*, 1996; Emmorey, 1996, 2002c; Engberg-Pedersen, 1993; Supalla, 1986; Taub, 2001; Wilcox, 2004).

Au niveau du lexique, Dubuisson *et al.* (1996) mentionnent que les traits iconiques que l'on trouve dans les signes renvoient généralement à la forme du référent, à son mouvement ou à sa localisation par rapport au corps du signeur. Il s'agit d'iconicité d'image, et ce type d'iconicité au niveau lexical nous semble être le plus discuté dans les langues des signes. À titre d'exemple, le signifiant et le signifié des signes VACHE, ARBRE et BICYCLETTE illustrés ci-dessous partagent respectivement des caractéristiques de forme. Le lien iconique renvoie à la forme et à la localisation du référent dans le premier, et au mouvement dans le second. Dans le signe VACHE, la configuration manuelle /I'/ et les tempes, le lieu où est produit le signe, renvoient aux cornes de l'animal et à leur position sur sa tête (figure 2.1). Dans le signe ARBRE, la forme de la main et de l'avant-bras renvoie à la forme du référent (figure 2.2). Dans le signe BICYCLETTE, le mouvement circulaire des mains renvoie au mouvement des jambes qui effectuent l'action de pédaler (figure 2.3).

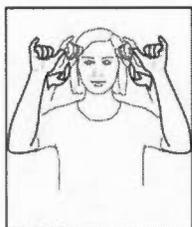


Figure 2.1 VACHE.



Figure 2.2 ARBRE.

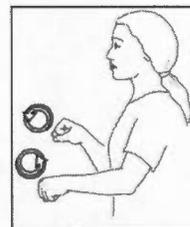


Figure 2.3 BICYCLETTE.

Des manifestations de l'iconicité sont aussi présentes dans l'utilisation topographique de l'espace (voir section 2.1.3.2) et présentes dans l'usage des pronoms, de l'accord verbal et des VCL. Pour rendre compte de telles manifestations iconiques, l'iconicité d'image n'est toutefois pas suffisante. En effet, celle-ci permet de rendre compte de l'usage des loci pour représenter des lieux dans l'espace réel, toutefois, l'organisation de ces loci pour représenter l'organisation des référents dans l'espace réel nécessite le recours à la notion d'iconicité diagrammatique (Perniss, 2007). En d'autres mots, dans cette utilisation de l'espace, ce ne sont pas les signes eux-mêmes qui ressemblent à leurs référents (quoique cela n'exclut pas qu'ils puissent aussi être iconiques), mais les relations que les signes entretiennent. Les stratégies grammaticales iconiques ne ressemblent pas du point de vue de la forme à proprement parler, mais impliquent une certaine ressemblance à un niveau plus abstrait. Par exemple, pour construire le sens « la fourchette est sur la table », comme présent dans la partie médiane de la phrase (15) (troisième à sixième cases), le signeur situe le signe TABLE sur la zone Y et situe ensuite le VCLE /V^S/ sur le locus y_1 (y_1 étant un point de la zone Y). Dans la deuxième partie de la phrase, le signeur exprime que l'agent s'est planté la fourchette dans le bras à l'aide du VCLP / \bar{S} ^e/, qui exprime la manipulation de la fourchette par l'agent et dont le mouvement se termine sur le locus w_1 , ainsi qu'à l'aide du VCLE /AB/ constitué de l'avant-bras et utilisé pour référer au site de l'événement (W). Le lien entre la forme et le référent en est un d'iconicité d'image. Toutefois, le lien entre la localisation des signes dans l'espace syntaxique et leur localisation dans l'espace réel est relationnel et en est donc un d'iconicité diagrammatique.

(15)



MD :
2M :
MG :
FILLE(a)



PTÉ(ax)



TABLE(bY)



MD :
2M :
MG :
FOURCHETTE(c)



[VCLE:/V^S/(c)](y₁) //



MD :
2M :
MG :
3a-[VCLP:/S̄^c/(c)](y-z)



3a-[VCLE:/AB/(a)](W)



[VCLP:/S̄^c/(c)](z-w₁)

« La fille a pris la fourchette qui était sur la table et se l'est plantée dans le bras. »

Dans la littérature sur les langues des signes, on oppose souvent arbitrarité du signe linguistique à iconicité des signes. Il ne semble toutefois pas y avoir de raison logique à cette opposition. En effet, même si le signe iconique partage un lien de forme avec son référent (c'est-à-dire que le signifiant partage certaines caractéristiques de forme avec le référent), le choix d'une étiquette phonologique plutôt qu'une autre, parmi l'inventaire de toutes les possibilités offertes par le système sensori-moteur de la modalité visuogestuelle, est arbitraire (Wilcox, 2004). Par exemple, pour le signe VACHE (figure 2.1), il aurait été tout aussi

possible de représenter la forme des pis de la vache au lieu de la forme des cornes. Klima et Bellugi (1979, p. 21) soulignent que les langues des signes peuvent choisir différentes représentations iconiques pour les mêmes notions et donnent l'exemple de ARBRE : le signe en ASL représente la forme du tronc et des branches de l'arbre par la forme de la main et de l'avant-bras (comme dans le signe ARBRE de la LSQ présenté à la figure 2.2); en DDL, les mains tracent le contour de la forme de l'arbre (du haut, arrondi, et du tronc) et en langue des signes chinoise, la configuration manuelle $\overline{5^c}$ est produite sur les deux mains qui se déplacent vers le haut pour représenter les dimensions du tronc de l'arbre. De plus, comme Taub le souligne (2001, p. 30), les contraintes de la langue érodent l'iconicité présente dans le lexique : « All iconic form-meaning pairs that become part of a language conform to the phonotactics of their language, even if it is humanly possible to create a more 'realistic' analogue (i.e., one that has more correspondences with his referent) ». Même si plusieurs signes (et plusieurs des mécanismes) des langues des signes sont iconiques, ils sont aussi schématiques et conventionnalisés, ils varient d'une langue à l'autre et doivent être acquis de la même façon que les autres signes et mécanismes grammaticaux (Slobin, 2013, p. 11).

2.1.2 La simultanété

La modalité visuogestuelle offre aux langues des signes la possibilité de produire simultanément plusieurs couches d'information à la fois (Klima et Bellugi, 1979; Wilbur, 2003). Les langues des signes sont le produit de l'action d'une panoplie d'articulateurs indépendants constituant autant de canaux de transmission qui peuvent être utilisés seuls ou en concomitance. Les articulateurs impliqués dans la production des langues des signes sont plus massifs que ceux qu'on trouve dans les langues orales. Il en découle que la production de signes isolés est beaucoup plus longue dans les langues des signes que dans les langues orales. Par contre, le temps de production d'une phrase semble être le même dans les deux modalités (Klima et Bellugi, 1979). Ce lent débit de production, jumelé à la disponibilité des articulateurs indépendants, encourage la production simultanée d'information et du même coup, réduit le recours à l'affixation séquentielle²¹. La simultanété se trouve à tous les

²¹ L'affixation séquentielle n'est pas totalement absente des langues des signes. Voir par exemple, en LSQ, le suffixe négatif (Dubuisson *et al.*, 2000) et les cliques (Parisot, 2003).

niveaux de structure de la langue. Au niveau phonologique, les signes sont composés d'unités minimales non porteuses de sens, produites simultanément. Quoique le mouvement du signe soit responsable de la temporalité du signe, et donc séquentiel, les autres constituants structurels du signe sont produits simultanément. De plus, la plupart des processus morphologiques des langues des signes impliquent la modification significative d'un élément de structure manuel ou non manuel ou encore la superposition de marqueurs non manuels à un signe manuel. Quoique la concaténation morphémique soit aussi existante, elle est plutôt rare, et moins productive (voir Dubuisson *et al.*, 1996; Mathur et Rathmann, 2010).

Les procédés morphologiques simultanés se trouvent principalement dans la dérivation et dans la flexion, plus particulièrement dans le marquage argumental et l'expression de concepts temporels (tel que l'aspect) et spatiaux (tels que le mouvement et la localisation). Le marquage argumental simultané consiste en la modification en contexte d'éléments structurels du verbe, soit l'orientation du mouvement, l'orientation de la paume de la main et les lieux d'articulation initiale et finale du signe (Parisot, 2003)²². Au niveau de la structure syntaxique, la simultanéité se définit comme la production de plus d'une unité lexicale distincte et indépendante par des articulateurs différents, chacun portant un élément entrant en relation avec l'autre (Miller, 1994; Miller et Dubuisson, 1992; Perniss, 2007b)²³. Comme il est physiologiquement possible de produire jusqu'à un signe lexical non manuel et deux signes lexicaux manuels à la fois, la simultanéité est fréquente.

Les constructions simultanées manuelles qu'on trouve dans les langues des signes sont généralement décrites selon deux types formels : dans le premier, la simultanéité est « totale », alors que dans le second, elle est « décalée » (Miller, 1994; Miller et Dubuisson, 1992; Perniss, 2007b). Dans la simultanéité totale, les deux signes sont produits

²² La section 3.2.5 présente le marquage argumental verbal et les types de verbes de la LSQ.

²³ La simultanéité dans les langues orales apparaît aussi à certains niveaux, entre autres dans la production simultanée de sons et d'intonation. En particulier, les langues sémitiques comme l'arabe font une utilisation abondante des procédés simultanés. Miller (1994 : 110) explique : « many spoken languages do make use of grammatically relevant simultaneous organisation of distinct elements on different representational tiers, both at the phonological and morphological levels but it is only in Semitic languages such as Arabic, Hebrew [...] that such simultaneous organisation reaches a level of complexity and sophistication approaching sign languages ».

simultanément et leur portée est restreinte au signe simultané. Par exemple, dans la phrase (16), le signeur produit simultanément le signe ENTENDANT sur la main droite et le signe POINTÉ sur la main gauche.

(16)



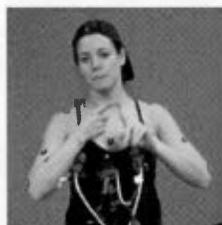
MD : ENTENDANT(a)
 MG: PTÉ3(ax)
 « Les entendants [...] »²⁴

Dans le second type, la simultanéité est décalée en ce qu'un signe est d'abord produit puis est maintenu pendant la production d'un autre signe ou d'un constituant plus long. Miller (1994, p. 98) a décrit qu'en LSQ, la tenue du signe (nommée *perseveration* dans le texte) peut impliquer un signe unimanuel, ou encore un signe bimanuel. L'exemple (17) contient deux occurrences de constructions dans lesquelles la simultanéité est décalée. Premièrement, le signe TABLE est produit par les deux mains, puis est maintenu par la main dominante pendant la production du signe unimanuel VCLE:/ $\overline{5}^c$ / par la main non dominante. Deuxièmement, ce même VCLE:/ $\overline{5}^c$ /, produit en fin de phrase, est lui aussi tenu : il est maintenu sur la main non dominante durant les deux propositions subséquentes²⁵. Les constructions simultanées impliquant la tenue d'un signe sont plus fréquentes que les constructions dont la simultanéité est totale dans les langues des signes (Perniss, 2007b).

²⁴ Extrait de la série d'émissions *La parole en main* (1993), réalisée par Yves Derling.

²⁵ Il semble que la tenue de signe soit plus fréquente sur la main dominante que sur la main non dominante (Miller, 1994; Perniss, 2007). Toutefois, si la tenue est effectuée sur la main dominante, comme c'est le cas pour le nom TABLE dans l'exemple (17), il se produit alors un changement de dominance; la main non dominante prend le relais pour la production des signes.

(17)



MD :
2M :
MG :

PREMIER(a)



POMME(a)



ROUGE(a)



TABLE(bX)



MD : TABLE(bX)(tenue) /

2M :

MG : [VCLE:/5̄/(a)](y)



APRES



DEUXIÈME(c)



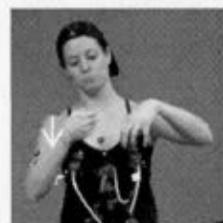
TASSE(c)

[VCLE:/5̄/(a)](ay)(tenue)



MD :
2M :
MG :

VERT(c)

[VCLE:/5̄/(c)](x₂)[VCLS:/5̄/(c)](x₂) /

3-VOIR

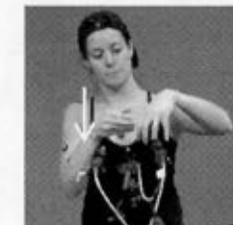


MD :
2M :
MG :

MOITIÉ(c)

[VCLS:/B'/(a)](x₂)

POMME(a)

[VCLS:/5̄/(c)](x₂) /

« En premier, il y a une pomme sur la table. Ensuite, il y a une tasse devant la pomme.
On ne voit la pomme qu'à moitié parce qu'elle est derrière la tasse. »

Les constructions simultanées peuvent avoir diverses fonctions. Nous en présentons cinq, recensées par Perniss (2007b: 40). Celles-ci sont :

- L'expression de la structure thème-commentaire;
- La production d'un signe à forte indexicalité (*buoy*);
- L'expression de la localisation de deux référents;
- La description de la simultanéité temporelle et spatiale d'événements;
- L'expression de deux états ou de deux événements simultanés.

Les deux premières fonctions des constructions simultanées reflètent l'organisation du discours. La première est l'expression de la structure thème-commentaire. De façon générale, le thème est d'abord produit, puis tenu pendant que l'autre main signe une information le concernant. La deuxième fonction discursive des constructions simultanées concerne la production d'un signe à forte indexicalité, tels que les signes POINTÉ ou un *buoy* thème (index vers le haut) pendant que l'autre main signe un ou plusieurs signes reliés (Liddell, 2003a). Aux niveaux sémantique et discursif, les buoys participent à la cohésion du discours en servant de points de repère dans le flot du discours. Parmi les buoys décrits par Liddell (2003), on trouve un *buoy* thème, produit avec la configuration manuelle /1^S/ sur la main non dominante, qui rend visible la représentation du thème du discours²⁶. Le *buoy* est produit après l'identification du référent thème, puis maintenu pendant que la main dominante articule des informations relatives au thème. La main dominante peut aussi diriger un POINTÉ pronominal vers le *buoy* thème.

Les trois dernières fonctions des constructions simultanées décrites par Perniss (2007b) reflètent la structure perceptuelle. Ce sont celles qui nous intéressent le plus particulièrement dans le cadre de cette thèse, parce qu'elles impliquent fréquemment des VCL. La troisième

²⁶ Cette forme a été décrite pour la LSQ (Dubuisson *et al.*, 1996) comme un morphème classificateur de type sémantique, servant à classer le thème du discours et incorporant le signe UN, ayant la même forme. À la différence des auteurs, nous analysons cette forme comme un *buoy*, qui marque le thème du discours. En effet, même si la forme /1^S/ s'apparente au morphème classificateur « entité longue et mince », son sens n'indique aucune caractéristique de formes du référent et peut même représenter un référent abstrait.

fonction est strictement spatiale, il s'agit de la localisation, soit la mise en relation spatiale de deux référents. Celle-ci est exprimée dans l'espace signé au moyen de la production simultanée totale ou encore décalée d'un signe, par chacune des mains sur un point spécifique de l'espace. Ainsi, la modalité permet la représentation visuelle et directe dans l'espace de la relation spatiale. Dans les constructions simultanées totales, plus rares, les informations véhiculées sont de même importance. Dans les constructions décalées, le signe encodant le site est tenu pendant la production subséquente de signes (par exemple la cible) (Engberg-Pedersen, 1993; Liddell, 1980; Miller, 1994; Perniss, 2007b). Les constructions simultanées présentées en (17) sont de ce type. La relation spatiale entre les deux entités est représentée par la relation entretenue par les deux mains dans l'espace.

La tenue de signe est une trace visible de la relation spatiale. Il est intéressant de souligner que celle-ci peut toutefois aussi être exprimée conceptuellement, grâce au caractère persistant du locus spatial. La simultanéité conceptuelle a été décrite par Ozyurek *et al.* (2010) qui ont montré qu'en TID, dans la plupart des constructions locatives contenant des VCL, ceux-ci ne sont pas produits simultanément. De façon générale, le VCL remplissant le rôle de site n'est pas maintenu pendant l'articulation de la cible (ni totale ni décalée). Les deux VCL sont plutôt présentés séquentiellement. Ce type de simultanéité n'implique pas la simultanéité physique (on ne voit pas les deux en même temps), mais plutôt la simultanéité conceptuelle de l'association spatiale de deux référents. En effet, afin de comprendre correctement la localisation des deux référents, l'interlocuteur doit reconstruire la scène conceptuellement à partir des informations données séquentiellement, qui peuvent même parfois être distantes, afin de se représenter la relation : il doit mémoriser la localisation de la première entité jusqu'au moment où est produit le signe localisant la seconde entité. Cette possibilité constitue, en plus de la simultanéité totale et décalée, une troisième possibilité logique d'indiquer la relation spatiale qu'entretiennent deux référents statiques dans la modalité visuogestuelle (voir figure 2.4.).

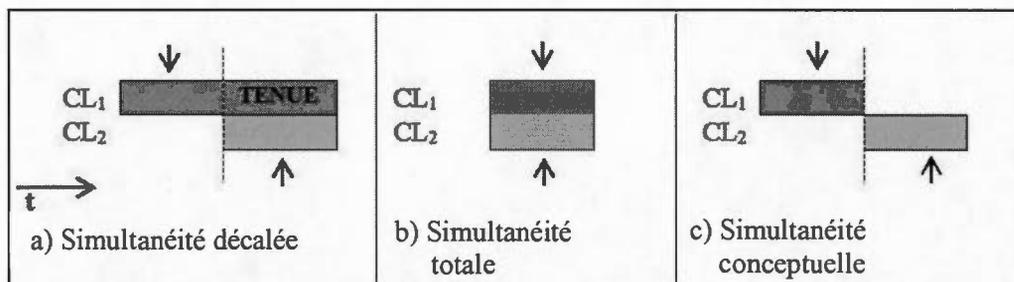


Figure 2.4 Illustration des trois possibilités de coordination spatiale des VCL (adapté de Perniss, 2007, p. 131).

La quatrième fonction de la simultanéité est de décrire la simultanéité temporelle et spatiale d'événements. Elle se réalise par la représentation d'un événement sur chacune des mains pour exprimer qu'ils ont lieu au même moment et au même endroit (par exemple, lire un livre tout en buvant son café). La plupart du temps, un signe exprimant un des deux événements est produit et tenu sur la main non dominante pendant que la main dominante produit le signe exprimant le second événement. Finalement, la cinquième fonction des constructions simultanées est strictement temporelle. Elle consiste en l'expression de deux états ou de deux événements simultanés. Il s'agit d'information d'ordre aspectuel.

L'information simultanée reflétant la structure perceptuelle implique souvent l'utilisation d'éléments associés avec différentes perspectives spatiales (Aarons et Morgan, 2003; Dudis, 2004a, 2004b; Liddell, 1998, 2000, dans Perniss, 2007)²⁷. Dudis (2004) décrit des structures dans lesquelles deux parties du corps distinctes peuvent encoder deux participants à une situation donnée, qu'il nomme partition corporelle (*body partitioning*). Dans ces structures, deux perspectives et donc deux échelles de représentations spatiales coexistent simultanément. Dans l'exemple (18), le VCL, qui encode la représentation de l'agent dans l'espace dans une échelle réduite, caractéristique de la perspective de l'observateur, est maintenu pendant l'articulation de la seconde proposition par la main gauche. Les deux VCL produits sur la main gauche encodent les actions du même agent, la femme, dans une échelle réelle, caractéristique de la perspective du protagoniste.

²⁷ La perspective spatiale est abordée plus en détail à la section 2.1.3.3.

(18)



MD : 3a-[VCLE:/l^S/(a)](x)(tenue)
 MG: POMME(c) [...] 3a-[VCLP:/B̄^c/(c)](y-1) 3a-[VCLP:/B̄^c/(c)](1)
 « Elle prend la pomme et la mange. »

Il est possible de faire un parallèle entre la réalisation des constructions simultanées qui expriment des fonctions discursives et celle des constructions simultanées qui reflètent l'organisation spatio-temporelle en ce qui a trait à l'information de premier plan (cible ou thème) et de second plan (site ou commentaire) et l'utilisation des mains dominante et non dominante (Perniss, 2007). Comme dans les constructions simultanées qui expriment l'organisation spatio-temporelle, dans les constructions simultanées thème-commentaire, le thème est généralement tenu sur la main non dominante alors que le commentaire est formulé par la main dominante.

2.1.3 L'utilisation de l'espace

L'omniprésence de l'utilisation de l'espace dans les langues des signes est la caractéristique qui les distingue le plus des langues orales (Klima et Bellugi, 1979). Trois utilisations de l'espace se distinguent, en ce qu'elles permettent la représentation d'un référent par son association avec : 1) un locus spatial, 2) le corps du signeur (tronc, tête, regard, expressions faciales etc.) et 3) la configuration manuelle (par le biais du classificateur) (Engberg-Pedersen, 1993). Alors que dans le premier, l'élément porteur de la référence est un élément dont le signifié est sans substance, dans les deux autres cas, une partie du corps porte la référence. Dans tous les cas, le support spatial permet de rendre visible (conceptuellement, par sa position dans l'espace ou physiquement, par une forme qui lui est associée) et de suivre la représentation du référent dans l'espace. Nous présentons trois mécanismes référentiels qui découlent de l'utilisation de l'espace, soit l'association spatiale, la représentation corporelle et les classificateurs. À travers leur présentation, nous abordons la

notion de perspective spatiale, nécessaire à la compréhension de la construction de l'espace discursif.

2.1.3.1 L'association spatiale

L'association spatiale est l'association d'un référent à un locus spatial, un point ou une zone de l'espace accessible au signeur (Klima et Bellugi, 1979; Poizner *et al.*, 1990). Deux aspects de l'association spatiale peuvent être distingués : l'assignation de loci spatiaux à des noms du discours et l'utilisation des traces spatiales laissées par cette association (Liddell, 1990). À titre d'exemple, dans la phrase (19), le nom PIERRE est produit directement sur le locus spatial x , tel que schématisé à la figure 2.5. Dès lors, le contenu référentiel du locus x devient identique à celui du signe PIERRE. De la même façon, le nom MARIE est ensuite associé au locus y . Le verbe TÉLÉPHONER, qui est composé d'un mouvement directionnel en arc dont les deux extrémités marquent l'agent et le patient du verbe, entreprend son mouvement sur la trace laissée par l'association spatiale du nom MARIE, le locus y , marquant son agent (MARIE) et se termine sur la trace de PIERRE, le locus x , marquant ainsi le patient (PIERRE). La trace laissée par l'association spatiale possède une certaine persistance dans le discours²⁸. Ainsi, le locus conserve son contenu référentiel jusqu'à ce qu'il soit associé à un nouveau nom ou encore jusqu'à ce que le signeur réassocie le locus spatial à un nouvel élément (Engberg-Pedersen, 1993; Liddell, 1990, entre autres).

²⁸ Parisot (2003) a relevé un extrait dans lequel une trace persiste 41 signes après l'assignation initiale du nom au locus.

- (19) PIERRE(ax) MARIE(by) 3b-TÉLÉPHONER-3a(y-x)
« Marie téléphone à Pierre. »

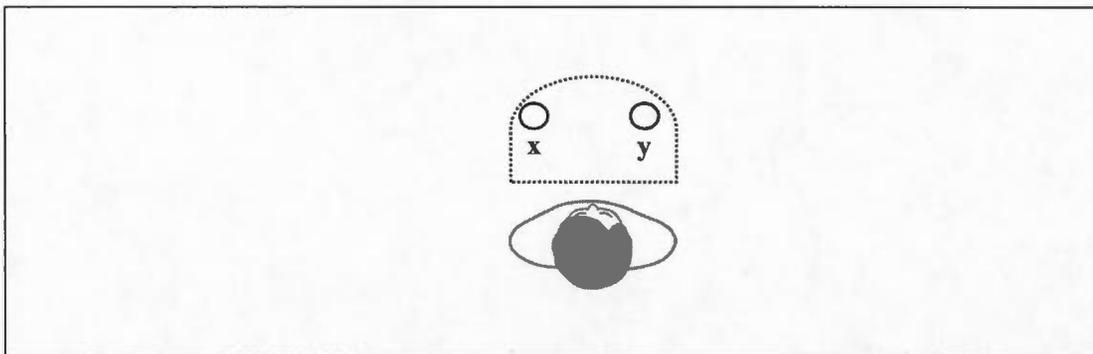


Figure 2.5 Représentation schématique de l'association spatiale prototypique de deux noms^{29, 30}.

L'association spatiale des noms en LSQ n'est pas obligatoire. En effet, bien qu'il s'agisse d'un procédé grammatical largement utilisé en LSQ (Dubuisson *et al.*, 2000), il ne s'agit pas d'une condition nécessaire à l'actualisation d'un nom dans le discours. Un nom peut être actualisé dans le discours sans aucune marque d'association spatiale, comme dans l'exemple (20).

- (20) MARIE(a) CAFÉ(b) 3a-BOIRE
« Marie boit du/le café. »

Différents moyens d'association spatiale sont attestés dans les langues des signes (exemplifiés en (22) à (25)) (Engberg-Pedersen, 1993, pour la DDL; Parisot, 2003, pour la LSQ; Wilbur, 1977, pour l'ASL; Zeshan, 2000, pour l'ISPL; entre autres). Nous les présentons en (21) :

²⁹ Dans les représentations schématiques de l'organisation spatiale présentées dans la thèse (telles qu'à la figure 2.5), l'espace des signes est délimité par un tracé pointillé de façon à représenter son étendue prototypique, qui peut varier selon les contextes.

³⁰ La figure 2.5 représente l'association spatiale prototypique des référents dans la perspective de l'observateur. Il existe cependant une autre possibilité, dans laquelle le signeur place prototypiquement un référent devant lui et incarne le second. Cette organisation de l'espace, appelée perspective du protagoniste est représentée à la figure 2.6b), à la section 2.1.3.2.

(21) Moyens d'association spatiale d'un nom :

- La localisation directe du nom sur un locus spatial³¹;
- La production simultanée au nom d'un comportement non manuel (regard ou tronc) dirigé vers un locus spatial;
- La production d'un élément situé sur ou (dirigé vers) un locus spatial avec lequel le nom entretient une relation de dépendance.

L'exemple (19) présenté précédemment contient deux noms associés à un locus spatial au moyen de la localisation directe. Dans cet exemple, le signeur assigne d'abord le nom MARIE au locus y en le produisant directement sur le locus y . Le nom PIERRE est ensuite localisé directement sur le locus x . Dans les exemples (22) et (23), les noms sont associés à un locus spatial au moyen d'un comportement non manuel simultané. Dans l'exemple (22), le nom MAGASIN est assigné au locus x à l'aide d'un regard dirigé vers x , simultané à son articulation. Dans l'exemple (23), l'inclinaison du tronc simultanément à l'articulation du nom permet d'associer le nom JULIE au locus x . Finalement, dans les exemples (24) et (25), les noms sont associés à un locus spatial par la production d'un élément localisé avec lequel le nom entretient une relation de dépendance. Dans l'exemple (24), le nom CHAT est associé au locus x par le POINTÉ déterminant dirigé vers x . Finalement, dans l'exemple (25), le nom HOMME est associé au locus x par le VCL S'ASSEOIR, localisé sur x , duquel il est l'agent.

³¹ La localisation d'un nom directement sur un locus de l'espace n'est disponible que pour les noms dont la forme phonologique est non ancrée, c'est-à-dire les noms dont le lieu d'articulation peut être modifié en fonction d'un locus spatial (Dubuisson *et al.*, 1999). Ces noms peuvent donc être déplacés dans l'espace. Les noms ancrés sont articulés sur le corps et leur forme ne permet pas d'utiliser la localisation directe comme moyen d'association spatiale. Ils peuvent toutefois être associés à un locus à l'aide d'un autre moyen d'association spatiale.

(22) MAGASIN(a)(Rx) 1-TÉLÉPHONER(1-x)
« Je téléphone au magasin. »

(23) JULIE(a)(Tx) 3a-MANGER
« Julie mange. »

(24) CHAT(a) PTÉ3(ax) MIAULER++
« Ce chat miaule à répétition. »

(25)



HOMME(a)



3a-[VCLE :/V³/(a)](x)

« L'homme est assis ici. »

Alors que l'association spatiale des noms permet l'instanciation d'une représentation spatiale relativement permanente d'un actant dans le discours, l'utilisation des traces laissées par l'association spatiale permet, d'une part la réactivation des actants, et d'autre part l'expression des relations sémantiques et syntaxiques entretenues par les éléments du discours. Pour réutiliser la trace spatiale assignée à un nom, le signeur recourt aux mêmes moyens que pour l'association spatiale, soit à la localisation directe d'un élément sur une trace laissée par l'association spatiale antérieure d'un nom, à la direction d'un comportement non manuel (regard ou tronc) ou encore d'un signe manuel (POINTÉ, verbe, adjectif, etc.) vers la trace laissée par l'association spatiale d'un nom. Dans l'exemple (22), le verbe TÉLÉPHONER effectue un mouvement entre deux loci spatiaux, le premier correspondant à la première personne et le second correspondant au locus préalablement assigné au nom MAGASIN, marquant ainsi directement ses arguments agent et patient. Dans l'exemple (26), les arguments agent et patient sont marqués par deux POINTÉ clitiques postverbaux localisés sur les loci préalablement assignés à l'agent (*Marie*) et au patient (*Pierre*). Dans l'exemple (27), le déplacement latéral du tronc vers le locus *x* (qui porte la trace de l'assignation du

nom MARIE) marque l'agent du verbe et la direction du regard vers le locus *y* (qui porte la trace de l'assignation du nom PIERRE) marque le patient du verbe³².

(26) MARIE(ax) PIERRE(by) 3a-AIMER-3b PTÉ(ax) PTÉ(by)
« Marie aime Pierre. »

(27) MARIE(ax) PIERRE(by) 3a-AIMER-3b(TxRy)
« Marie aime Pierre. »

Parisot et Rinfret (2008) ont montré que l'utilisation d'un moyen d'association spatiale plutôt qu'un autre peut varier à l'intérieur d'un même contexte syntaxique. De plus, elles ont montré que les moyens peuvent être utilisés seuls ou en concomitance. Du point de vue sémantique et morphosyntaxique, le choix des moyens non manuels et manuels varie fonction de l'accessibilité (ou la non-accessibilité) du référent dans le discours. En effet, un référent moins accessible ou un référent sur lequel on veut mettre l'accent en exprimant une relation grammaticale sera activé par un moyen manuel (localisation ou POINTÉ) alors qu'un référent qui est accessible (par exemple, venant tout juste d'être mentionné dans le discours) sera activé par un moyen non manuel (regard ou tronc) (Parisot et Rinfret, 2009; Rinfret, 2009).

Dans les langues des signes, l'association des référents nominaux à des loci distincts permet leur réutilisation du référent sans ambiguïté³³, comme en témoigne l'exemple (28).

(28) MARIE(ax) CLAIRE(by) 3a-DEMANDER-3b(x-y) 3b-ÊTRE-JOLIE PTÉ3(ax)
« Marie demande à Claire si elle (Marie) est jolie. »

La réactivation du locus équivaut à la réactivation du référent, plutôt qu'à celle d'un ensemble de traits grammaticaux pouvant réactiver un ensemble de référents possibles, comme c'est le cas en français. Par exemple, dans la phrase (29), le pronom *elle* est ambiguë parce que deux noms partagent les mêmes traits de personne, de nombre et de genre.

³² Le système verbal de la LSQ et le marquage argumental des verbes sont présentés en 3.2.5.

³³ Bien entendu, il y a une limite cognitive au nombre de loci qu'un signeur peut utiliser dans une même zone de l'espace.

(29) Marie_(i) demande à Claire_(j) si elle_(i-j?) est jolie.

La description que nous avons dressée jusqu'à maintenant pourrait bien laisser penser que la référence anaphorique est toujours ouvertement encodée dans les langues des signes. Ce n'est pourtant pas le cas. Même si le mécanisme de l'association spatiale est omniprésent dans les langues des signes, dans le discours, l'association entre un locus et un référent peut être bien imprécise, voire inexistante (Barberà, 2012; Rinfret, 2009). La localisation des référents peut même être incohérente dans un même segment du discours si les référents ne sont pas en compétition les uns avec les autres dans le même segment (Barberà, 2012; Onea et Steinbach, 2013, dans Quer et Steinbach, 2015). De plus, rappelons que ce ne sont pas tous les référents introduits dans le discours qui sont associés avec un locus spatial, ils peuvent être laissés sans association spatiale (Dubuisson *et al.*, 2000).

Deux types d'utilisations de l'association spatiale sont traditionnellement distinguées : l'utilisation syntaxique et l'utilisation topographique de l'espace (Klima et Bellugi, 1979). Dans l'utilisation syntaxique de l'espace, les loci spatiaux associés aux référents sont choisis arbitrairement. Les loci n'ont aucun apport sémantique, ils permettent plutôt d'établir les relations grammaticales et abstraites qu'entretiennent les signes (par exemple identifier les arguments du verbe (Padden, 1990) ou encore la référence pronominale (Lillo-Martin et Klima, 1990)). Par exemple, en (30), le fait de situer dans l'espace les noms FILLE et GARÇON établit une relation grammaticale permettant d'identifier ultérieurement l'agent et le patient du verbe REGARDER. Les noms FILLE et GARÇON sont arbitrairement associés à des loci situés à gauche et à droite de l'espace des signes, tel qu'illustré à la figure 2.5 et c'est la réutilisation des loci par le verbe qui lui permet ensuite d'attribuer les rôles thématiques aux syntagmes nominaux. Dans l'utilisation syntaxique de l'espace, l'emplacement de ces loci n'exprime en rien la relation spatiale entre les référents de ces noms, mais permet d'offrir un support à la réalisation de la référence. La position des loci dans l'espace discursif et la forme de la référence sont basées sur la représentation mentale des relations qu'entretiennent les entités que les loci représentent.

(30)



FILLE(a)



PTÉ3(ax)



[GARÇON(b)



[3b-REGARDER-3a(y-x)(Rx)](Ty)



« Le garçon regarde la (petite) fille. »

Les deux syntagmes en (30) peuvent aussi recevoir une lecture locative, dans laquelle ils expriment « le garçon à gauche » et « la fille est à droite ». L'association spatiale des deux noms, l'un au moyen du signe POINTÉ et l'autre au moyen d'un mouvement du tronc permet ainsi d'exprimer la localisation des deux référents dans l'espace, par rapport à la position du protagoniste. Il s'agit d'une utilisation topographique de l'espace, dans laquelle le choix des loci est significatif en ce que l'association spatiale exprime les relations spatiales qu'entretiennent les référents. L'utilisation topographique de l'espace exploite les propriétés iconiques de la modalité visuogestuelle : les relations des loci spatiaux représentent les relations spatiales qu'entretiennent les référents dans le monde réel ou encore imaginé (Liddell, 1990). L'association spatiale dans un contexte topographique exprime donc la localisation spatiale d'un référent.

L'association spatiale joue un rôle aux niveaux syntaxique, sémantique et discursif de la langue. Au niveau grammatical, elle sert à établir la référence et les relations de dépendance comme le marquage des arguments du verbe (voir section 3.2.5), la possession et la subordination (Emmorey, 2002b; Liddell, 2003a; Meier, 1990; Parisot, 2003; Talmy, 2003). Elle a un effet indéniable sur la syntaxe des langues des signes, en particulier sur l'ordre des

signes et des constituants (Bouchard, 1996) (voir section 3.2.6.1). Elle est aussi impliquée dans l'expression des phénomènes de saillance (topicalisation, insistance, spécificité, etc.) (Parisot et Rinfret, 2008, 2009). De plus, elle est impliquée dans l'expression des relations spatiales, en particulier la localisation et le mouvement (Emmorey, 2002a; Engberg-Pedersen, 1993; Permiss, 2007b, 2012; Rinfret et Parisot, 2012) ainsi que dans l'expression de la quantité (Parisot et Bouchard, 2009; Voghel et Rinfret, 2010). Au niveau discursif, l'association spatiale contribue à construire l'espace narratif et à assurer la cohésion textuelle (Dubuisson *et al.*, 2000; Rinfret, 2009).

2.1.3.2 La représentation corporelle

En plus de pouvoir associer un référent à un locus de l'espace, le signeur peut aussi utiliser son corps (tronc, tête, regard, épaules, etc.) pour référer à un actant du discours. Cette utilisation du corps du signeur est appelée représentation corporelle³⁴ (Saunders, 2015, 2016) et permet la représentation du référent dans l'espace par le corps du signeur. Afin de définir la représentation corporelle, nous présentons d'abord la notion de perspective, qui y est intimement liée.

En linguistique, la perspective concerne la manière dont les locuteurs encodent un événement spatial dans la langue. Afin d'exprimer une relation spatiale, le locuteur doit choisir entre deux types de perspective : la perspective de l'observateur ou la perspective du protagoniste³⁵. Dans la perspective de l'observateur, le locuteur représente les événements d'un point de vue externe, c'est-à-dire qu'il décrit la scène comme s'il en était l'observateur.

³⁴ Différents termes ont été proposés dans la littérature pour identifier ces structures, qui varient selon les auteurs et les points de vue descriptifs. On trouve entre autres les termes *role* ou *referential shift* (Lillo-Martin, 1995; Poulin et Miller, 1995), *constructed dialogue* et *constructed action* (Metzger, 1995), *character perspective* (Permiss, 2007). L'expression *structure de représentation corporelle*, que nous utilisons, a été proposée pour la LSQ par Saunders (2015, en préparation).

³⁵ La terminologie utilisée pour décrire le phénomène de la perspective varie elle aussi beaucoup. On trouve parmi ces appellations entre autres pour les langues des signes *viewer/diagrammatic spatial format* (Emmorey et Falgier, 1999), *surrogate/depicting space* (Liddell, 2003), *participant/global viewpoint* (Dudis, 2004), *shifted/fixed referential framework* (Bellugi et Klima, 1990; Morgan, 1999), et *protagonist/narrator perspective* (Slobin *et al.*, 2003). Quoique les appellations varient, les critères utilisés pour définir les deux types de représentations sont très semblables d'un auteur à l'autre (Permiss, 2007, 2012).

Par exemple, un locuteur répondant à la question « Où est la gare? » qui choisit la perspective de l'observateur pourrait répondre de la façon suivante : « La gare est sur la rue de la Gare, au nord du terminus d'autobus ». La perspective du protagoniste, souvent appelée point de vue interne, implique plutôt que la situation spatiale est décrite du point de vue du protagoniste. Le locuteur est donc partie prenante de la situation spatiale. Le locuteur répondant à la question précédente utilisant la perspective du protagoniste pourrait formuler l'énoncé suivant : « Vous descendez la rue de la Gare, vous verrez ensuite le terminus d'autobus à votre gauche, et enfin la gare » (les exemples sont traduits de Emmorey, Tversky et Taylor, 2001, p. 157).

Dans la modalité visuogestuelle, les signeurs créent des représentations d'un événement dans l'espace des signes en associant des référents avec des loci spatiaux. La perspective correspond à la façon dont un événement spatial est projeté dans l'espace gestuel (Perniss, 2012). Elle est importante dans l'expression des relations spatiales parce qu'elle détermine la façon dont l'espace gestuel est utilisé pour exprimer les relations spatiales. Le choix de la perspective de laquelle un événement est représenté dépend beaucoup du type d'information exprimé, ainsi que de l'association spatiale des référents, c'est-à-dire du choix des loci spatiaux fait par le signeur. De plus, la perspective est en lien direct avec le type et la taille de l'événement spatial exprimé, et l'implication du locuteur dans l'événement.

Dans la perspective de l'observateur, la situation spatiale est projetée dans l'espace devant le signeur, selon une échelle variant en fonction de l'événement représenté. L'événement spatial est donc projeté dans un espace dont le locuteur ne fait pas partie (Perniss, 2012). Le locuteur est en quelque sorte le narrateur de la scène et trace dans l'espace les déplacements de ses personnages ou schématise l'univers référentiel dans lequel ils évoluent. Il construit son discours et indique les relations entre les entités un peu comme s'il déplaçait les pièces d'un jeu ou s'il manipulait des marionnettes. Dans cette perspective, la localisation prototypique des deux référents animés est opposée sur un axe latéral, à la gauche et à la droite du corps du signeur, comme l'indique la figure 2.6 a).

Dans la perspective du protagoniste, le locuteur est conceptualisé comme faisant partie de la représentation spatiale, et interagissant directement avec les objets et autres participants

impliqués (Perniss, 2012). Dans cette perspective, l'événement spatial est projeté dans un espace qui inclut le signeur. Les représentations des relations spatiales sont créées à l'échelle du signeur ou encore du protagoniste duquel le signeur rapporte les propos dans le cas d'un discours rapporté (par exemple, la relation à l'espace sera modifiée s'il s'agit d'un enfant). La figure 2.6 b) illustre la localisation prototypique de deux référents animés dans la perspective du protagoniste. Dans cette perspective, le corps du signeur représente un des référents et situe le second devant lui.

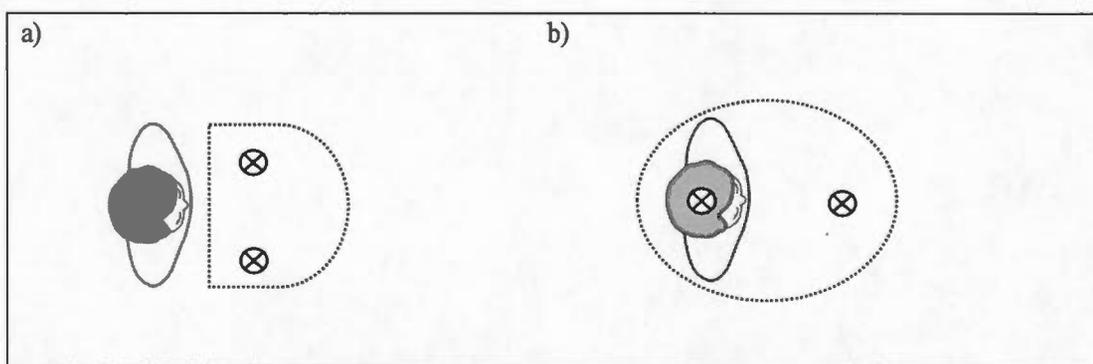


Figure 2.6 Localisation prototypique de deux référents animés dans a) la perspective de l'observateur et b) la perspective du protagoniste.

De façon prototypique, la perspective de l'observateur est associée à la structure de narration. L'exemple (31) présente une structure de narration dans laquelle le référent *Marie* est situé dans l'espace et réactualisé à la troisième personne. Dans cet exemple, le nom MARIE est associé au locus x , et les réactualisations du nom se font via la réactualisation de ce locus (par les verbes et le POINTÉ).

(31) MARIE(ax) 3a-DIRE-1 PTÉ3(ax) 3a-ÊTRE-FATIGUÉ(x)
« Marie m'a dit qu'elle est fatiguée ».

La perspective du protagoniste est quant à elle prototypiquement associée à la structure de représentation corporelle, qui constitue une structure de discours rapporté. Dans cette structure, le comportement manuel, les mouvements du tronc, la direction du regard et l'expression faciale du locuteur participent à la construction de la représentation de dialogue ou d'action (Cormier et Smith, 2011; Metzger, 1995; Poulin et Miller, 1995; Saunders, 2015,

2016; Tannen, 1989; Winston, 1991). Par exemple, en (32), le locuteur rapporte les propos d'un autre participant du discours (Marie) dans une structure de représentation corporelle. Dans la phrase, le référent Marie est d'abord associé au locus spatial x (à l'aide d'un POINTÉ), puis le signeur effectue une rotation de l'espace établi, marquée par les indices formels que sont le changement de position du tronc (T) et de la direction du regard (r). Plutôt que réactiver la référence du nom MARIE par le biais de la réactivation d'un locus de l'espace neutre, comme en (31), celle-ci est associée à la position du locuteur.

(32)

T : droite, r : gauche _____
 MARIE(a) PTÉ3(ax) 1a-ÊTRE-FATIGUÉ PTÉ1(a)
 Marie m'a dit : « je suis fatiguée ».

De façon générale, les structures de représentation corporelle marquent des portions du discours dans lesquelles :

- 1) Le signeur prend le rôle d'un autre participant³⁶ du discours, ou encore;
- 2) Il se représente lui-même dans un autre lieu de l'espace ou dans un autre temps.

Ces portions du discours peuvent servir à rapporter des actions, pensées, attitudes et/ou aux sentiments en personnifiant les gestes et comportements du protagoniste (aussi appelées *constructed action*, ils expriment de l'information non linguistique), ou encore à rapporter un discours, en personnifiant les gestes, comportements et paroles du protagoniste (aussi appelés *role shifting*, *jeux de rôle* ou *constructed dialogue*, ils expriment des actes de langage)³⁷.

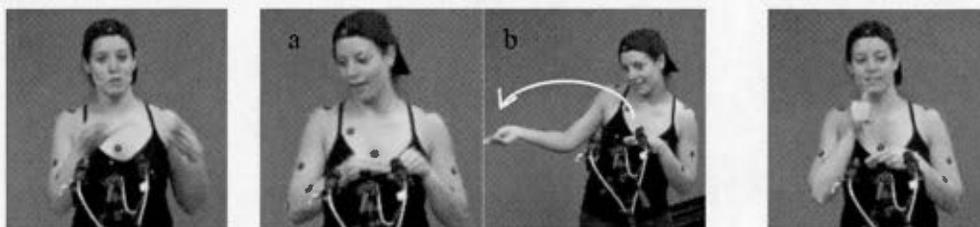
La structure de représentation corporelle constitue un moyen d'encoder le discours direct, mais peut aussi véhiculer des ajouts à l'expression du contenu narratif. Tannen (1989) discute aussi de ces éléments prosodiques et gestuels pour le discours direct en anglais. Elle propose que le discours direct ne soit pas seulement une citation de propos, mais une reconstruction d'événements (parole, action, pensée). Dans l'exemple (33), les structures de représentation corporelles servent à rapporter directement les actions des deux protagonistes. Dans la

³⁶ Le référent associé à la structure de représentation corporelle peut s'agir aussi bien d'un humain que d'un objet (par exemple le haut du corps secoué qui exprime le tremblement d'une table).

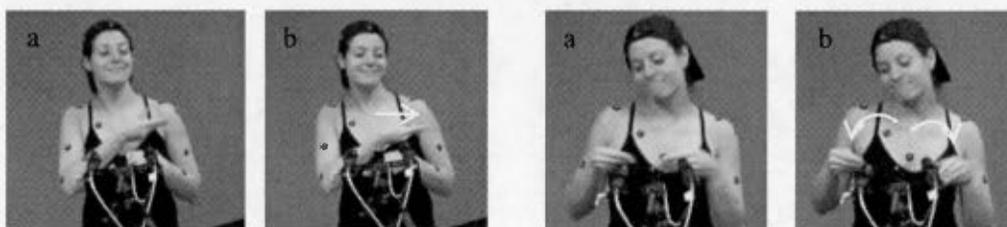
³⁷ Dans les transcriptions, les abréviations RA et RD sont utilisées pour introduire les indices et portées des représentations corporelles de discours et des représentations corporelles d'actions.

première proposition, le corps et le regard du signeur sont orientés en fonction du locus attribué au référent *homme* préalablement dans le discours (à gauche). La structure de représentation corporelle sert à rapporter l'action de l'homme, qui tend une revue à la fille. Dans la seconde proposition, la position du tronc et la direction du regard marquent la perspective de la fille, adoptée pour représenter son action. De plus, les expressions faciales véhiculées par la structure de représentation corporelle (hochement de tête et sourire) ajoutent au contenu lexical (le VCL qui exprime la manipulation de la revue) l'information que la fille a salué l'homme de la tête. Dans la troisième proposition, dans laquelle le contenu lexical consiste en VCL qui exprime la manipulation de la revue, la structure de représentation corporelle, encodée par la position du tronc et la direction du regard vers les mains (la représentation manuelle de la revue) précise que la fille lit la revue.

(33)



MD : $\frac{[RA : 3b]}{3b-[VCLP:\bar{B}^c/(a)](y-x)(Ty)}$ / FILLE(c)
 MG:



MD : $\frac{[RA : 3c-\ll \text{remercier de la tête} \gg]}{3c-[VCLP:\bar{B}^c/(a)](y-x)(tx)}$ / $\frac{[RA : 3c-\ll \text{lire} \gg]}{3c-[VCLP:\bar{B}^c/(a)](X)}$
 MG :
 « Il tend une revue (à la fille). La fille prend la revue en le remerciant de la tête, l'ouvre et la lit. »

Les structures de représentation corporelle ont un rôle important dans le discours parce que dans certains cas, elles constituent le seul indice de la relation prédicat-argument (comme dans la première proposition de l'exemple (33)). Elles permettent en quelque sorte de faire apparaître un participant (qui n'est pas nécessairement lié sémantiquement avec les signes manuels). La représentation corporelle a donc un effet direct sur la structure des langues des

signes. Elle réduit le besoin d'encoder explicitement les référents (par des moyens lexicaux ou morphosyntaxiques) parce qu'ils sont exprimés via les indices corporels et spatiaux de représentation (Ferrara, 2012; Hodge et Johnston, 2014).

2.1.3.3 Les classificateurs

La troisième utilisation linguistique de l'espace que nous présentons permet la représentation d'un référent via son association avec une configuration manuelle, par le biais du classificateur. Dans les langues orales comme dans les langues des signes, on reconnaît aux classificateurs un rôle pronominal et de maintien de la référence (*referent-tracking function*) (Grinevald, 2000; Zwitserlood, 2012). Toutefois, les classificateurs des langues des signes se distinguent des autres signes de par le fait que le référent est rendu visible (par le biais de la configuration manuelle), et que cette visibilité contribue à la référence (Engberg-Pedersen, 1993; Schembri, 2000). Cela est possible parce qu'il y a une forte correspondance cognitive entre les propriétés des symboles que sont les configurations manuelles et les propriétés du référent qu'ils représentent. Dans le discours signé, le classificateur, une configuration manuelle dont le choix est déterminé par les caractéristiques saillantes du référent (comme sa taille et sa forme), représente le référent et agit en quelque sorte comme son substitut dans l'espace. Dans le VCL, il peut être déplacé afin de représenter la localisation, le trajet, la manière et la direction du mouvement du référent et son orientation, comme l'ont montré les exemples présentés à la section 1.1. Par ailleurs, à la manière d'un référent présent, un signeur peut y diriger un POINTÉ ou un moyen d'accord verbal pour marquer un argument (Liddell, 1990, dans Schembri, 2000).

Dans l'expression d'événements complexes, les signeurs expriment l'action et l'interaction des référents dans un cadre spatial spécifique. Ce faisant, ils construisent une représentation spatiale dans laquelle se déroule l'événement, au moyen des outils que sont la perspective et les classificateurs (Perniss, 2007b; 2012). Ces derniers sont des moyens d'encoder l'information spatiale ainsi que l'information sur l'action des référents en les représentant

comme des entités (VCLE et VCL³⁸) ou en les représentant via leur manipulation (VCL préhension) (Perniss, 2007b). Les VCL entretiennent un lien fort avec la perspective : les VCLE et les VCLS sont fortement liés à la perspective de l'observateur, alors que les VCLP sont liés à la perspective du protagoniste. Perniss (2012) considère que cette correspondance entre type de perspective et types de classificateurs, qu'elle soit implicite ou explicite, est motivée par 1) le principe de l'iconicité d'échelle, 2) l'interaction de contraintes articulatoires et sémantiques et 3) la structure argumentale et la sémantique verbale.

Premièrement, le principe de l'iconicité d'échelle prescrit que les différentes parties d'une représentation doivent avoir la même taille, assurant une cohérence interne de l'échelle utilisée dans la représentation de l'événement spatial. Dans la perspective de l'observateur, l'espace entier de la situation spatiale est projeté dans l'espace des signes. Cette utilisation de l'espace demande que les référents du discours soient généralement reproduits à une échelle réduite, plus petite que la taille réelle des référents, qui permet de représenter l'étendue de la situation spatiale à décrire dans l'espace des signes. L'échelle de représentation du référent est donc plus petite que dans la réalité. Dans la perspective du protagoniste, la situation spatiale est projetée dans l'espace du point de vue du protagoniste, qui est incarné par le signeur. Les représentations dans ce type d'utilisation de l'espace sont donc à l'échelle réelle du corps du signeur.

Deuxièmement, la relation entre le type de perspective et le type de VCL est liée à l'interaction de contraintes articulatoires et sémantiques. En effet, il existe des contraintes quant au type d'information que les formes (phonologiques) peuvent représenter adéquatement (Perniss, 2012). Perniss donne l'exemple du CL:/V^S/ de la DGS, servant à représenter une personne debout du point de vue de ses jambes³⁹. Ce classificateur, dans un VCLE, permet de représenter des informations de posture (par exemple être couché versus être debout), la direction du mouvement (vers l'avant et vers l'arrière), ainsi que la manière

³⁸ Nous ajoutons les VCLS à cette description. Perniss (2007b, 2012) ne les considère pas dans son analyse.

³⁹ Cette utilisation est aussi possible en LSQ, à l'exception du mouvement vers l'arrière, qui n'est pas accepté par les signeurs (voir section 2.1.1.3).

du mouvement (en marchant versus en sautant). Dans le même ordre d'idées, le CL:/1^S/, dans un VCLE, sert à représenter une personne debout (entre autres). Par convention, en DGS, ce morphème peut aussi encoder l'orientation : le ventre de l'index représentera toujours le devant du corps d'une personne. Perniss remarque qu'aucun de ces deux classificateurs ne permet de représenter des informations relatives à la tête ou aux bras d'un humain, et ils ne peuvent servir à l'expression d'une activité manuelle. Pour représenter la manipulation d'objets, les mains du signeur doivent être utilisées comme des mains, pour imiter l'activité manuelle. Les informations de ce type ne peuvent qu'être exprimées par l'utilisation d'un classificateur de préhension, impliquant la perspective du protagoniste (Perniss, 2012).

Afin d'illustrer cela, Perniss présente deux exemples de la DGS (2012, p. 423). Dans le premier, le sens exprimé est le suivant : « une personne se tient près de la cuisinière et tient une poêle dans ses mains ». Afin d'exprimer cette situation spatiale complexe, le signeur utilise d'abord CL:/V^S/ dans un VCLE pour exprimer la localisation et l'orientation du référent (représente une personne du point de vue de ses jambes), puis CL:/A^S/ dans un VCLP pour exprimer l'activité manuelle du référent (représente une personne qui tient un référent mince). La situation spatiale est donc décrite à partir de sa représentation à travers deux perspectives différentes : dans le premier verbe, la perspective est celle de l'observateur, alors que dans le second, elle est celle du protagoniste, dans lequel le signeur incarne le référent. Le changement de type de VCL permet donc de décrire une même situation spatiale complexe sous deux aspects, en changeant la perspective spatiale. Dans le deuxième exemple, le signeur représente une personne qui marche en faisant rebondir un ballon. Afin d'exprimer cette situation spatiale, le signeur représente d'abord le trajet du mouvement du référent à l'aide du VCLE contenant CL:/1^S/, puis la manipulation du ballon à l'aide du VCLP contenant CL:/5'/.

Troisièmement, la motivation de l'alignement du type de VCL avec le type de perspective est motivé par la structure argumentale et la sémantique verbale. En termes syntaxiques Benedicto et Brentari (2004) ont décrit que l'alternance entre VCL intransitif et VCL transitif est motivée par la présence d'un morphème classificateur particulier (respectivement entité ou préhension). La structure argumentale du verbe dépend donc du choix du classificateur : il y a une correspondance systématique entre les classificateurs entités et les verbes intransitifs,

ainsi qu'entre les classificateurs de préhension et les verbes transitifs. Perniss (2007a) explique quant à elle l'alternance en termes sémantiques : les VCL qui représentent la manipulation d'objets (VCLP) incluent naturellement dans la représentation une entité qui manipule et une entité manipulée. De la même façon, les VCL qui représentent le mouvement ou la localisation d'une entité incluent dans la représentation une entité unique, qui se déplace ou est localisée.

Dans les discours narratifs, la cooccurrence des VCL et de la perspective est toutefois plus complexe que ce simple alignement prototypique. En effet, Perniss (2012) décrit aussi l'alignement non prototypique de VCL et de la perspective (c'est-à-dire les combinaisons inverses de l'utilisation prototypique) : les VCLE et STF apparaissent dans la perspective du protagoniste et les VCL de préhension apparaissent dans la perspective de l'observateur. Perniss (2012, p. 423) présente deux exemples de la DGS d'alignement non prototypique de VCL et de perspective. Dans le premier, le signeur exprime la situation suivante : une personne tient un ballon dans ses mains et regarde une autre personne couchée à plat ventre devant lui. Afin d'exprimer cette situation, le signeur incarne le référent animé tenant le ballon via une structure de représentation corporelle simultanément à la production du VCLP contenant $CL:\bar{5}^v/$ (la main représente la main qui tient un ballon), structure qui régit la perspective du protagoniste. Simultanément, le signeur utilise le VCLE contenant $CL:/V^s/$ (la main représente les deux jambes d'une personne debout) et localise le second référent animé à la droite de l'espace dans l'axe sagittal, de façon à exprimer qu'il fait face au signeur. Dans cet exemple, le VCLE est donc utilisé dans la perspective du protagoniste. Dans le deuxième exemple, le signeur représente deux référents animés se tenant côte à côte, tenant chacun une poêle et faisant sauter une crêpe en se la lançant l'un l'autre. Même si les deux référents sont représentés à l'aide de VCLP, prototypiquement associés à la perspective du protagoniste, la localisation des deux référents correspond à une projection de la situation spatiale dans la perspective de l'observateur (ils sont situés sur des loci opposés sur l'axe latéral). Perniss remarque que si on avait voulu représenter cette situation spatiale dans la perspective du protagoniste, il aurait fallu représenter un référent à la fois, tour à tour. De plus, l'orientation des mains, plutôt que d'être orientées selon l'axe latéral, comme dans l'exemple, serait dirigée vers l'avant, comme dans l'action réelle.

Ces utilisations non prototypiques de la perspective ont deux fonctions qui s'expliquent en termes de principes d'iconicité et de réalisation de l'efficacité et de l'informativité dans l'expression de l'information spatiale dans le discours (Perniss, 2012). L'auteure montre que dans l'utilisation non prototypique de la perspective et des VCL, les signeurs peuvent effectuer une représentation sémantique complète et spécifique d'un événement spatial. De plus, le fait d'exprimer iconiquement la temporalité des événements permet d'encoder un grand degré d'informativité, en encodant plusieurs composantes de l'événement, et contribue à la cohérence spatiale du discours. Par ailleurs, l'iconicité permise par la modalité visuogestuelle est en perpétuelle compétition avec les contraintes grammaticales, articulatoires, et discursives de la langue. D'un côté, la langue permet d'être le plus précis et informatif possible dans l'encodage de l'information spatiale et conceptuelle en mettant en œuvre les mécanismes iconiques. De l'autre côté, le système linguistique exerce aussi une pression pour être le plus concis et efficace possible (Perniss, 2007).

Les caractéristiques découlant de la modalité que sont l'iconicité, la simultanéité et l'utilisation linguistique de l'espace ont un impact sur la structure de la langue, et ce à tous les niveaux. Nous avons présenté des exemples des domaines lexical, morphologique et syntaxique. D'ailleurs, ces domaines et surtout les domaines morphologiques et syntaxiques sont similaires d'une langue des signes à l'autre, du moins plus que dans les langues orales (Aronoff *et al.*, 2005; Aronoff *et al.*, 2003). Meier *et al.* (2002) suggèrent que c'est parce que les caractéristiques découlant de la modalité contraignent l'expression linguistique de façon à entraîner des différences fondamentales entre les modalités visuogestuelles et auditivo orales. Les langues des signes seraient donc plus semblables les unes des autres parce que la modalité permet d'utiliser des formes ancrées sur les représentations conceptuelles. Pour ce qui est des langues orales, le potentiel de représentation est moindre. On utilise quand même des formes motivées, mais encore une fois, les moyens d'ancrer les signes linguistiques (mots et relations) sur les représentations conceptuelles sont plus restreints, il y a donc moins de possibilités de motivation et de possibilités qu'elles se ressemblent. Étant donné d'une part l'impact de la modalité visuogestuelle sur la forme et la structure des langues des signes et d'autre part, le caractère fortement iconique et spatial des VCL, tel que nous l'avons documenté dans cette section, nous posons l'hypothèse que les caractéristiques spécifiques du

système des VCL découlent des possibilités iconiques, simultanées et spatiales permises par la modalité visuogestuelle.

2.2 Le cadre conceptuel de l'analyse

L'analyse des VCL que nous présentons dans cette thèse s'inscrit dans un cadre conceptuel large défini par des travaux basés sur le lien entre les interfaces perceptuelle et conceptuelle (Bouchard et Dubuisson, 1995; Meier, 2002; Parisot, 2003; Rathmann et Mathur, 2002, entre autres). D'abord, il emprunte le principe méthodologique selon lequel on doit expliquer le langage par des propriétés qui lui sont logiquement antérieures, découlant des substances conceptuelles et perceptuelles, substances n'ayant pas été créées spécifiquement pour le langage humain (2.2.1). Ensuite, il retient d'une analyse substantielle de la nature du locus (Liddell, 2000) la possibilité d'établir dans l'espace la représentation conceptuelle d'une entité. Dans ce type d'analyse, la représentation conceptuelle d'une entité n'empêche en rien son utilisation linguistique (Parisot, 2003). Par exemple, lors de la réactivation d'un référent nominal par l'utilisation d'un POINTÉ dirigé vers un locus spatial, la relation entre le signe POINTÉ et le référent s'établit à travers la trace spatiale de l'association. La trace spatiale est abstraite, mais contient la représentation complète de ce qui lui a été associé, sans avoir recours à un ensemble de traits abstraits (Parisot, 2003; Rinfret, 2009). Le lien entre les éléments n'est pas établi en fonction d'un lieu précis et déterminé de l'espace; c'est la superposition de deux formes à travers un lieu d'articulation commun, le locus spatial, qui l'établit (2.2.2).

2.2.1 L'approche théorique

Dans l'approche néosaussurienne de la *Sign Theory of Language* (Bouchard, 2002, 2013), le langage est considéré comme le résultat de la combinaison de deux types de substance : la substance perceptuelle et la substance conceptuelle (de Saussure, 1916). Les propriétés de la substance perceptuelle découlent des possibilités offertes par le système sensorimoteur humain alors que les propriétés de la substance conceptuelle sont dépendantes de la structure du cerveau humain (Bouchard *et al.*, 2005). Le système articulatoire perceptuel et le système conceptuel intentionnel établissent ensemble les relations arbitraires entre les formes et les

sens des éléments de la langue. Selon cette approche, la plupart des propriétés des langues (sinon toutes) dériveraient des propriétés de ces deux systèmes.

La théorie élaborée par Bouchard propose, en prenant en compte les propriétés du signe linguistique tel que défini par Saussure ainsi que les propriétés des deux systèmes qui sous-tendent le langage, d'expliquer la variation qui existe dans les langues du monde. Le signe linguistique est le résultat de la combinaison de deux éléments de substance différente : une forme – le signifiant - et un concept – le signifié (de Saussure, 1916). Le système sensorimoteur permet de produire une panoplie de formes différentes (signifiants) et le système conceptuel permet de conceptualiser une réalité de différentes façons (signifiés). Dans le signe linguistique, le choix d'une forme comme signifiant et le choix d'une représentation conceptuelle comme signifié, ainsi que le lien entre les deux sont de nature arbitraire (Bouchard, 2013; de Saussure, 1916). De plus, les formes, les sens et les correspondances forme-sens possibles offertes par les systèmes sensorimoteur et conceptuel sont toutes équivalentes du point de vue de leur optimalité. La variation entre les langues s'explique donc en grande partie par les différents choix qu'elles font parmi ces possibilités (Bouchard, 2002).

Bouchard applique la notion de signe linguistique non seulement aux mots des langues, mais aussi aux relations qu'ils entretiennent dans une phrase. Le type de relation syntaxique pouvant exister entre deux éléments de la langue en contexte est déterminé par la nature de ces éléments, soit leur forme et leur sens. Bouchard (2002, p. 38) propose que les langues utilisent les quatre moyens physiologiques suivants pour exprimer les relations qu'entretiennent les éléments d'une phrase :

(34)

- Juxtaposition : A et B sont ordonnés temporellement un à la suite de l'autre;
- Superposition : B est une modulation superposée sur A;
- Marquage des éléments dépendants : les dépendants reçoivent une marque;
- Marquage de la tête : la tête reçoit une marque.

Ces quatre possibilités peuvent être présentes dans toutes les langues et aucune d'elles n'a de préséance sur les autres. Au niveau syntagmatique, la forme du signifiant est arbitraire, parmi les possibilités permises par la physiologie.

Dans la modalité auditivo-orale, les sons sont le produit de l'action de la mandibule, du palais, de la langue, des cordes vocales, des lèvres et d'autres fins articulateurs constituant l'appareil phonatoire. Ces articulateurs sont interreliés et fonctionnent en un complexe articuloire. Leurs différentes positions influent sur la qualité du son produit, et celui-ci est perçu temporellement par l'appareil auditif (Meier, 2002)⁴⁰. De par ses caractéristiques propres, l'appareil phonatoire impose donc une contrainte d'ordre temporel à la phonation, ce qui le contraint à la linéarité (Saussure, 1916; Bouchard, 2002) et à l'évanescence : les sons se suivent, le plus récent remplaçant rapidement la trace du précédent. Le système sensorimoteur impliqué dans la production et la réception du message dans la modalité visuogestuelle, en particulier du nombre d'articulateurs impliqués, leur indépendance mutuelle et leur forme, a un impact sur l'architecture de la grammaire des langues des signes. Le signifiant du signe linguistique dans une langue des signes est avant tout visible. De par sa nature, il permet une représentation « physique » des relations contenues dans le système conceptuel. Dans la modalité visuogestuelle, les relations syntaxiques et sémantiques qu'entretiennent les éléments du discours, qu'elles soient abstraites ou concrètes, peuvent être marquées spatialement. Le système sensorimoteur permet donc que les moyens décrits en (34) puissent se manifester de façon temporelle, comme dans les langues orales, mais aussi spatialement, par l'utilisation simultanée d'articulateurs indépendants dans l'espace (Bouchard et Dubuisson, 1995). Par ailleurs, la modalité visuogestuelle n'empêche aucunement la possibilité de mettre à profit la séquentialité dans les langues des signes; même si elles sont spatiales, les langues des signes se déploient aussi dans la dimension du temps.

La juxtaposition implique que deux éléments sont ordonnés temporellement l'un à la suite de l'autre. Cette stratégie est entre autres utilisée pour marquer le rôle des arguments du verbe

⁴⁰ Mis à part les phénomènes de coarticulation phonétiques et la prosodie, ainsi que certains tons qui ont une valeur morphologique.

en français. Dans la phrase *Jean regarde Marie*, le fait que le sujet *Jean* partage une frontière temporelle avec le verbe *regarde* en le précédant permet d'exprimer que *Jean* est le sujet grammatical de *regarde*. Le complément direct du verbe *regarde*, soit *Marie*, partage aussi une frontière temporelle avec le verbe *regarde*, en le suivant immédiatement. En LSQ, bien que la juxtaposition temporelle de deux éléments soit possible, elle n'est pas un moyen privilégié par la langue (Bouchard et Dubuisson, 1995; Parisot, 2003; Rinfret, 2009, pour l'établissement des relations grammaticales). L'utilisation de la juxtaposition temporelle, qui implique que deux éléments partagent la même frontière temporelle, jumelée au caractère évanescent de la parole obligent la répétition d'un élément chaque fois qu'il entre en relation avec un nouvel élément (Bouchard, 2002; Parisot, 2003; Bouchard *et al.*, 2005). En français, par exemple, dans une phrase affirmative, le sujet du verbe doit le précéder immédiatement, comme dans la phrase (35), dans laquelle le nom *Michel* précède le verbe *téléphoner*. Si toutefois, plus loin dans le discours, le locuteur désire référer à Michel une seconde fois, par exemple en tant que sujet d'un autre verbe comme c'est le cas dans la deuxième phrase, il doit obligatoirement répéter le nom *Michel*, ou le remplacer par un pronom qui partage les mêmes caractéristiques morphosyntaxiques que lui.

(35) Michel téléphone à Pierre. Il veut lui parler maintenant.

En LSQ, par contre, l'assignation de loci spatiaux aux éléments du discours et en particulier le caractère relativement permanent de cette association permettent d'exprimer une relation entre deux éléments en les cumulant sur le même locus, et ce sans avoir recours à une répétition du premier élément. En effet, un locus ayant été assigné à un nom à un moment dans le discours peut être plus tard réutilisé par un verbe même si plusieurs autres signes les séparent. L'exemple (36) illustre ce phénomène. Dans le premier énoncé, le nom PIERRE est signé directement sur le locus *x*. Dans la troisième phrase, le verbe TÉLÉPHONER réutilise le locus *x* pour marquer le sujet du verbe. L'association du locus assigné à PIERRE et du verbe se réalise sans qu'il soit nécessaire de signer à nouveau le nom PIERRE ou un pronom portant les mêmes traits morphosyntaxiques que lui. C'est à travers la permanence des loci spatiaux que l'association du verbe TÉLÉPHONER et du signe PIERRE établit la relation argument-verbe, et ce malgré le fait que plusieurs signes les séparent (plus précisément un énoncé complet). Par ailleurs, étant donné que les signes sont plus longs à produire que les mots des langues orales (Klima et Bellugi, 1979), les langues des signes trouvent un net

avantage dans l'utilisation de la superposition spatiale, qui permet une économie de temps de production et d'effort articulatoire (Emmorey, 2001)⁴¹.

- (36) HIER PIERRE(ax) 3a-ÊTRE.ABSENT(x) TOUTE.LA.JOURNÉE / MICHEL(b)
 PTÉ3(by) 3b-ATTENDRE(y) / 3a-NE.PAS.TÉLÉPHONER(x-y)
 « Hier, Pierre était absent. Michel a attendu toute la journée. Pierre ne lui a pas
 téléphoné. »

La superposition dans les langues orales, quoique plus marginale que dans les langues des signes, est aussi un moyen utilisé de marquer les relations. Elle consiste en la production d'un élément phonologique (suprasegmental) modulateur en même temps qu'un élément segmental. On le trouve entre autres dans l'intonation qui porte sur la forme interrogative sans inversion en français, comme dans la phrase *Tu aimes les fraises?*, ainsi que dans les langues à tons.

En plus de la juxtaposition et de la superposition, Bouchard ajoute le marquage grammatical comme moyen de marquer les relations entre les éléments. La marque peut être sur le dépendant, elle consiste en l'incorporation d'un élément sémantique dans une unité lexicale. Les langues à cas utilisent ce moyen pour marquer les arguments du verbe. Par exemple, dans la phrase allemande *Der Mann ißt einen Apfel* (« L'homme mange une pomme »), le déterminant *der* marque le cas nominatif et indique ainsi que le syntagme *der Mann* remplit le rôle de sujet auprès du verbe *ißt*; le déterminant *einen*, lui, marque le cas accusatif, indiquant ainsi que *einen Apfel* agit comme complément direct auprès du verbe *ißt*. La marque grammaticale peut aussi se trouver sur la tête d'un syntagme, c'est le cas notamment du marquage du prédicat dans les langues polysynthétiques. Les marques grammaticales sont présentes dans un paradigme fixe que le locuteur apprend et doit garder en mémoire. Par ailleurs, il a été remarqué que plus une langue met à profit le marquage grammatical, plus l'ordre des constituants de cette langue est libre (Bouchard, 2002, 2013; Meillet, 1949; Keenan, 1978). Le marquage grammatical et l'ordonnancement des constituants sont deux moyens équivalents de marquer les relations entre les éléments de la phrase.

⁴¹ Rappelons de la section 2.1.2 que le temps de production d'une phrase semble être le même dans les deux modalités (Klima et Bellugi, 1979).

Comme nous l'avons évoqué à travers la présentation des quatre moyens pour exprimer les relations qu'entretiennent les éléments d'une phrase (34), la LSQ privilégie la juxtaposition et la superposition spatiales (Bouchard et Dubuisson, 1995; Parisot, 2003; Rinfret, 2009). Cela se réalise par l'utilisation linguistique de l'espace dont l'un des mécanismes principaux est l'association spatiale, que nous avons présentée en 2.1.3.1. Un débat a cours dans la recherche sur les langues des signes à savoir si l'association spatiale et les loci spatiaux sont ou non de nature linguistique.

2.2.2 Un modèle pour la prise en compte linguistique de l'espace

Alors que les approches structurelles de l'espace (Klima et Bellugi, 1979; Padden, 1988, entre autres) considèrent que les loci spatiaux sont des éléments linguistiques discrets et morphémiques qui sont, une fois associés à un nom du discours, porteurs d'un ensemble de traits formels tels que le nombre et la personne (Bahan, 1996; Liddell et Johnson, 1989; Lillo-Martin et Klima, 1990; Neidle *et al.*, 2000; Padden, 1988, entre autres), les approches gestuelles (Engberg-Pedersen, 1993, 2003; Liddell, 1990, 2000a, 2003a) considèrent que l'espace est sémantiquement motivé. Pour Liddell, l'association spatiale d'un référent équivaut à la représentation mentale d'un référent, transposée dans l'espace discursif. Il considère les utilisations de loci comme étant gestuelles, au même titre que le geste de pointer qu'utilisent les locuteurs des langues orales. C'est ce qui explique qu'il soit possible de réutiliser une trace spatiale dont le référent est physiquement absent de la même façon qu'on le ferait s'il était présent. En effet, les traces spatiales peuvent contenir de l'information sur la localisation conceptuelle des entités dans l'espace (Van Hoek, 1992, cité dans Parisot, 2003). Un des arguments en faveur de cette affirmation est que le signeur situe les noms dans l'espace discursif en fonction de leur taille, que les entités auxquelles ils réfèrent soient présentes ou non. Par exemple, un locus spatial assigné à un interlocuteur plus petit que le locuteur (un enfant par rapport à un adulte, par exemple) sera localisé plus bas dans l'espace, comme dans l'exemple (37). La représentation conceptuelle de l'entité offerte par le locus permet, selon Liddell, de ne pas avoir besoin de recourir à une définition morphologique ou phonologique du locus, l'élément linguistique étant celui par lequel s'instancie l'assignation d'un locus spatial ou encore sa réutilisation.

(37) (Reprise de l'exemple (30))



FILLE(a)



PTÉ3(ax)



[GARÇON(b)



[3b-REGARDER-3a(y-x)(Rx)](Ty)



« Le garçon regarde la (*petite*) fille. »

Liddell (1995) définit trois types d'espace distincts. Le premier est l'espace réel, dans lequel les éléments présents dans le discours sont présents physiquement dans la situation de communication. Le deuxième est l'espace substitut (traduction de Rinfret, 2009, pour *surrogate space*), dans lequel un référent, même s'il n'est pas présent dans la situation de communication, est traité comme étant présent physiquement. Le référent est alors traité « selon sa taille réelle », comme dans l'exemple de l'enfant et de l'adulte ci-haut. Le troisième est l'espace représentatif (traduction de Rinfret, 2009, pour *token space*). Dans cet espace, un locus spatial peut représenter n'importe quel référent du discours, qu'il soit de très grande taille ou tout petit. Liddell soutient que dans les trois types d'espace, le signeur représente une entité du monde réel (aussi présente dans son espace mental) comme si elle était présente dans l'espace autour de lui.

Rathmann et Mathur (2002) ont proposé un modèle afin d'expliquer l'utilisation de l'espace dans les langues des signes. Ce modèle permet de considérer le signe (et tous ses éléments de structure) comme un élément de nature linguistique pouvant entrer en relation avec les loci spatiaux, éléments abstraits et sans substance qui permettent d'activer une référence. Le modèle (reproduit à la figure 2.7) consiste en une adaptation du modèle de Jackendoff (1987,

1992, 1997) et permet d'expliquer par les propriétés de l'interface articulatoire-perceptuelle de la modalité les possibilités structurelles qu'on trouve dans les langues des signes et les langues orales.

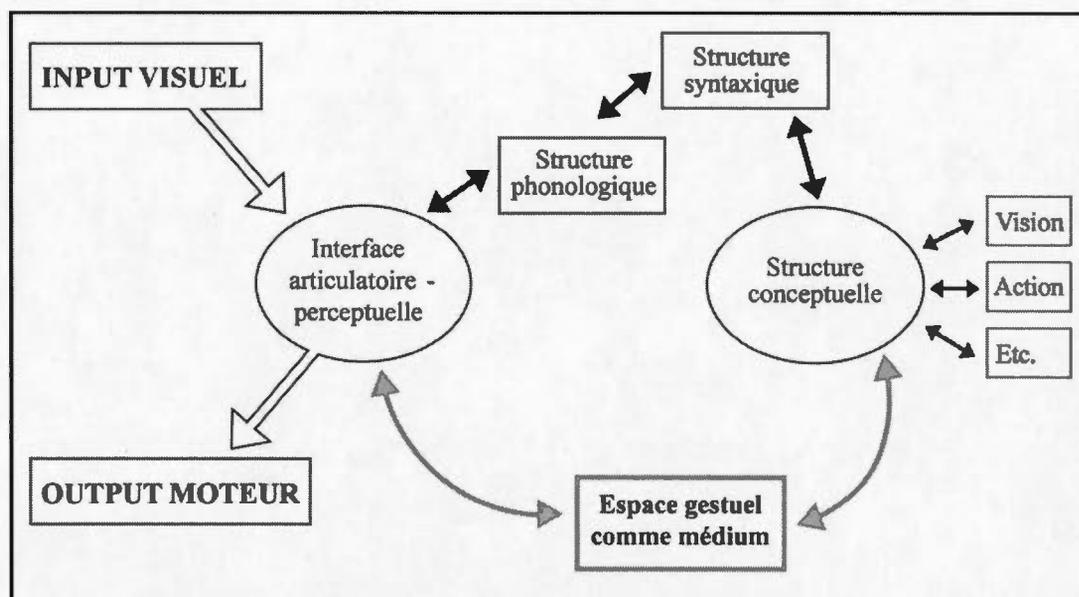


Figure 2.7 Adaptation du modèle de Jackendoff (1992) par Rathmann et Mathur (2002, p. 387) pour les langues des signes, notre traduction.

Deux modifications ont été apportées au modèle de Jackendoff par Rathmann et Mathur afin que l'architecture de la grammaire proposée par le modèle puisse s'appliquer autant aux langues des deux modalités. La première modification est l'ajout d'un input visuel et d'un output gestuel (manuel et non manuel) pour les langues des signes. Dans le modèle de Jackendoff, les systèmes de l'interface articulatoire-perceptuelle sont le système d'input auditif et le système d'output vocal. Cette modification a évidemment un impact sur la structure phonologique des langues. La seconde modification faite au modèle de Jackendoff est celle qui nous intéresse le plus particulièrement dans le cadre de cette thèse. Il s'agit de l'ajout d'un module appelé *espace gestuel*, qui relie la structure conceptuelle avec l'interface articulatoire-perceptuelle. L'espace discursif est l'espace autour du signeur qui fournit un médium pour la production de formes manuelles (et orales) qui expriment des informations de la structure conceptuelle. L'espace gestuel constitue l'interface entre le système

articulatoire-perceptuel et une partie spécifique de la structure conceptuelle : la structure conceptuelle spatio-temporelle. C'est dans ce module que la conceptualisation des référents est rendue visible.

L'espace gestuel (et du même coup les loci spatiaux qui y sont définis) est considéré comme ne faisant pas partie du système linguistique. Toutefois, les correspondances entre l'espace gestuel et la structure conceptuelle, déterminées par la grammaire (comme la flexion), sont linguistiques (Rathmann et Mathur, 2011). Le rôle de l'espace gestuel est de rendre visibles dans l'espace les relations encodées dans la structure conceptuelle spatio-temporelle, en d'autres mots, il permet de visualiser un référent donné comme étant situé dans une partie de l'espace physique. La structure conceptuelle spatio-temporelle fournit les référents ainsi que les relations spatiales que les référents entretiennent.

Un des intérêts de cette adaptation du modèle Jackendoff est qu'il permet de rendre disponible l'espace gestuel dans les deux modalités. Différentes stratégies permettent de rendre visible la conceptualisation d'un référent dans l'espace gestuel (Rathmann et Mathur, 2002, p. 390) :

- Suivre la localisation d'une entité physiquement présente;
- Imaginer un scénario avec des entités imaginaires;
- Assigner des noms à des points de l'espace.

Toutes ces stratégies constituent des utilisations de loci spatiaux, et elles peuvent être mises en correspondance avec la description des trois espaces faite par Liddell (1995) (espaces réel, substitut et représentatif, présentés précédemment dans cette section). Toutefois, dans le modèle de Liddell, la structure conceptuelle à elle seule est suffisante pour déterminer la forme de l'accord verbal, puisque c'est dans ce module que se trouvent les entités du discours (la structure conceptuelle est donc en relation directe avec la structure phonologique). À la différence de Liddell, Rathmann et Mathur (2002) proposent que ce soit le système linguistique qui permet l'utilisation, via l'espace gestuel, des loci fournis par la structure conceptuelle.

Dans la modalité visuogestuelle, le marquage argumental verbal, les signes qui pointent (ou qui sont dirigés) vers une entité (la déixis), les signes indiquant la taille et ou la forme d'une

entité ou encore les signes qui permettent de « montrer » les relations spatiales qu'entretiennent les entités utilisent l'espace gestuel. Rathmann et Mathur (2002) illustrent l'utilisation de l'espace gestuel avec un exemple d'accord verbal en DGS, que nous reprenons ici. Le verbe FRAGEN (« demander ») et deux syntagmes nominaux sont pris du lexique et entrent dans la structure syntaxique. Le verbe assigne les rôles agent et patient à l'objet et au sujet, respectivement. Par le biais d'une règle flexionnelle, le lieu d'articulation de départ du verbe correspond à l'agent/sujet (la mère) et le lieu d'articulation d'arrivée correspond au patient/objet (le père). La conceptualisation des référents (la mère et le père) – ainsi que l'événement (la mère qui demande quelque chose au père) se trouvent dans la structure conceptuelle. Ces référents sont rendus visibles dans l'espace discursif par l'association spatiale : la mère est associée à un locus à gauche de l'espace, et le père est associé à un locus à droite de l'espace. Dans la structure phonologique, on trouve les propriétés phonétiques du verbe FRAGEN (la configuration manuelle, l'orientation de la main, le mouvement). Au niveau de l'interface articulatoire-perceptuelle, une forme du verbe est sélectionnée : celle qui contient un mouvement allant de la gauche à la droite de l'espace et qui signifie que la mère demande quelque chose au père.

Dans les langues des signes, l'utilisation de l'espace est significative dans certains contextes, comme dans le marquage argumental que nous avons exemplifié ci-haut, mais elle ne l'est pas à tout moment. En effet, ce ne sont pas tous les signes dont la forme permet d'utiliser l'espace gestuel. Par exemple, les noms de la DGS MUTTER (« mère ») et VATER (« père ») sont produits sur un lieu d'articulation du visage. Leur forme est ancrée, c'est-à-dire qu'elle ne permet pas de modifier leur lieu d'articulation pour les situer sur un locus spatial. L'utilisation de l'espace gestuel est donc contrainte à des éléments linguistiques spécifiques. De plus, le lieu précis de l'espace dans lequel est représenté un référent du discours n'est pas nécessairement le même que dans la structure conceptuelle. En effet, la forme phonologique à l'interface articulatoire perceptuelle peut être différente de la forme réalisée dans l'espace gestuel. Par exemple, dans certaines situations, les référents sujet et objet peuvent être visibles sur des lieux précis de l'espace gestuel, mais le sujet pourrait ne pas être utilisé à l'interface articulatoire perceptuelle, quand les règles de la syntaxe permettent son omission.

Dans la proposition de Rathmann et Mathur (2002), l'espace gestuel fournit les loci spatiaux, ce qui implique qu'il n'est pas nécessaire de postuler une représentation phonologique de ces derniers. Deux raisons sont invoquées par les auteurs pour le justifier. Premièrement, le module phonétique ne serait pas assez élaboré pour prendre en charge le pairage concept/référent, les référents doivent donc être pris en charge par l'espace gestuel. Deuxièmement, les loci n'ont pas de contenu de substance à articuler dans le module phonétique. Ils peuvent avoir différentes tailles, allant du point à une représentation grandeur nature dans l'espace discursif. De plus, on ne pointe pas toujours directement vers un locus spatial : un POINTÉ dont la forme est /l^S/ peut être dirigé vers un point précis de l'espace discursif, mais il est aussi possible de pointer dans la direction du locus, moins directement. Un locus peut également être assigné en tant que zone puis réutilisé comme un point; du point de vue conceptuel, il s'agit du même locus. Finalement, la forme du locus n'est pas identique à la forme du référent qui lui est associé : un point peut représenter toute une ville, et une zone pourrait représenter la structure d'un microbe infiniment petit.

Dans la modalité auditivo-orale, l'espace gestuel est utilisé pour compléter le message produit oralement. Les gestes coverbaux référentiels (dans la typologie des gestes de Kendon, 2004⁴², ces gestes utilisent l'espace gestuel) sont considérés comme un ajout à la grammaire des langues orales. Rathmann et Mathur (2002) décrivent l'utilisation de l'espace discursif pour un mot accompagné d'un geste en utilisant l'exemple du verbe espagnol *bajar* (« descendre »), accompagné d'un geste en forme de spirale descendante, produit simultanément à la phrase : *el gato baja* (« le chat descend »). Dans la structure syntaxique, la structure argumentale du verbe *bajar* n'a qu'un seul rôle assigné, qui est celui du thème. Dans l'exemple, le rôle de thème est assigné au SN *el gato* (« chat »). Lors de la production,

⁴² Ces gestes sont définis comme faisant partie intégrante du contenu référentiel d'une expression. Pour Kendon, la fonction référentielle se réalise de deux façons, soit par le fait de pointer directement l'objet de référence dans le discours, ou encore par la représentation gestuelle d'un aspect du contenu d'une expression. Kendon classe les gestes qui ont une fonction référentielle en fonction de leur apport au contenu d'une expression linguistique. Hormis le fait de pointer, il distingue les gestes référentiels en deux grandes classes, soit les gestes qui fonctionnent de façon semblable aux expressions lexicales (*narrow gloss*, ce sont des gestes sémantiquement équivalents au contenu de la parole ou encore qui ont un sens indépendant, cooccurrent à la parole), et les gestes descriptifs (ce sont les gestes qui précisent le contenu de la parole).

la structure conceptuelle contient l'image d'un chat descendant en tournant autour d'un tuyau, alors que la structure phonologique fournit la forme phonétique du sujet (*el gato*) ainsi que la forme fléchie du verbe telle que déterminée par la syntaxe (*baja*). Cet exemple est représentatif de l'espagnol, qui est une langue à cadre verbal, dans laquelle le verbe exprime moins d'information de trajet (*path*) et de manière que les langues à verbes satellites comme l'anglais (décrit par Talmy, 1985). Le locuteur peut donc, optionnellement, ajouter un geste de spirale descendante dans l'espace gestuel, qui contribue à rendre visible la manière du mouvement du verbe qui est présente dans la structure conceptuelle.

Selon les auteurs, le choix du locuteur d'utiliser ou non l'espace gestuel dépend de la quantité d'information linguistique contenue dans le message vocal. Si toute l'information contenue dans la structure conceptuelle est encodée dans la structure linguistique, il n'y aura pas besoin d'utiliser l'espace gestuel. Par contre, si comme dans l'exemple présenté plus haut, l'information sur la manière du mouvement présente dans la structure conceptuelle n'est pas encodée dans la structure linguistique, alors l'ajout de gestes peut aider à rendre l'information plus claire pour le destinataire. Si l'information sur la manière est importante dans le discours et que le locuteur ne peut utiliser l'espace gestuel, il devra avoir recours à un moyen lexical de l'exprimer. Cet argument justifie selon les auteurs que l'espace gestuel interagisse directement avec l'interface articulatoire-perceptuelle, plutôt qu'avec la structure phonologique. En effet, selon eux, il ne serait pas souhaitable de rendre possible une représentation phonologique des gestes coverbaux, puisque cela causerait un conflit avec la parole au niveau de la structure phonologique. Cela laisse donc entendre que le module phonologique ne peut traiter simultanément de l'information orale et gestuelle. Pourtant, si la production simultanée est permise par les articulateurs dans une même modalité (ex. : CHAT(a)/PTÉ3(ax)), on peut se demander pourquoi elle ne serait pas permise dans deux modalités simultanées (ex. : prononcer « le chat » tout en pointant vers un point de l'espace). Ce type de simultanéité devrait pouvoir être prédit par le modèle si on accepte de ne pas réduire les gestes coverbaux à un « ajout » à la production de la modalité orale et de les considérer au même niveau. Cet élargissement du modèle proposé par Rathmann et Mathur pourrait permettre, du point de vue général, de proposer un modèle basé sur les possibilités permises par les interfaces perceptuelle et conceptuelle dans lequel les deux modalités sont

traitées au même niveau. De plus, il permettrait de considérer le plein apport des gestes coverbaux dans la modalité orale.

Les VCL expriment la localisation et le mouvement des entités du discours en les situant dans l'espace discursif (ils marquent donc du même coup leurs arguments locatifs), via l'association spatiale. Les loci spatiaux, et les trajets des articulateurs dans l'espace peuvent prendre diverses formes, dépendant du sens à exprimer. Ces formes sont difficilement listables et peuvent varier d'autant de façon que la structure conceptuelle ainsi que le système articulatoire le permettent. Du point de vue de l'analyse des VCL, le cadre conceptuel que nous avons présenté nous permet de considérer les utilisations de l'espace gestuel des VCL au sein du système linguistique qui permettent de représenter de façon concrète et visuelle des éléments et des relations de la structure conceptuelle. Le chapitre 3 porte sur la description et la définition des VCL et situe, en continuité avec le cadre conceptuel présenté dans le présent chapitre, notre position théorique quant à leur nature.

CHAPITRE III

VERS UNE DESCRIPTION FORMELLE DES VCL DE LA LSQ

Le terme *classificateur* tel que nous l'entendons dans le cadre de cette thèse renvoie à des morphèmes dont la forme est isolable et qui ont un sens générique, dénotant des propriétés saillantes ou perceptibles d'un référent nominal du discours telles que la forme ou la taille d'une entité, le fait d'être un être humain, un instrument ou d'avoir une certaine fonction. Les chercheurs ont commencé à s'intéresser plus particulièrement au système des classificateurs des langues orales dans le courant des années 1970 (entre autres avec les travaux d'Adams et Conklin, 1973; Allan, 1977; Denny, 1976; Dixon, 1982; Greenberg, 1972). Pour les langues des signes, Frishberg (1975) a proposé la première l'utilisation du terme *classificateur* pour désigner les configurations manuelles qui renvoient à des propriétés de référents du discours de l'ASL : « ASL uses certain handshapes in particular orientations to stand for certain semantic features of noun arguments » (Frishberg, 1975, p. 715). Quelques années plus tard, Supalla (1978) et MacDonald (1982) adoptent l'idée de Frishberg et effectuent des comparaisons plus détaillées des VCL de l'ASL avec des VCL de langues amérindiennes (entre autres Allan, 1977). Depuis, il semble que toutes les langues des signes ayant été décrites comportent des VCL (voir Schembri, 2003).

Ce chapitre se divise en deux parties. La première partie (3.1) est générale et situe le phénomène des VCL des langues des signes par rapport au phénomène de la classification nominale dans les langues naturelles. La deuxième partie du chapitre (3.2) porte spécifiquement sur les VCL des langues des signes.

3.1 La notion de classificateur dans les langues naturelles

L'étude du système des classificateurs des langues naturelles s'inscrit dans le cadre de la nature des catégories de la cognition. Le système des classificateurs constitue un type particulier de système de classification nominale des langues naturelles. Les systèmes de classification nominale ont la particularité d'organiser les noms d'une langue en différentes classes. Le terme classificateur tire son origine de cette particularité. Toutefois, au fil des avancées et de l'accumulation des connaissances sur les systèmes de classification nominale, il s'est avéré indispensable de distinguer, dans l'inventaire des moyens de classification des noms, les phénomènes distincts, et de proposer une typologie qui permette d'en rendre compte. En effet, d'un auteur à l'autre, et d'une langue étudiée à l'autre, l'étiquette *classificateur* a été appliquée à un nombre plus ou moins important de systèmes de classification des noms (entre autres Grinevald, 2000; Aikhenvald, 2000).

La littérature sur le phénomène linguistique des classificateurs est abondante. Plusieurs typologies des classificateurs ont été proposées par différents auteurs (entre autres Allan, 1977; Carpenter, 1990, Craig/Grinevald, 1986, 2000, 2002; Aikhenvald, 2000, Seifart, 2010). Afin de définir le système des classificateurs, nous proposons d'adopter la typologie proposée par Grinevald (élaborée en continuité sous Craig, 1986, 1999 et Grinevald, 1999, 2000, 2002, 2004, 2007). Cette typologie permet, à partir du croisement de critères morphosyntaxiques et d'une approche fonctionnelle typologique, d'une part de définir et positionner le système des classificateurs dans le spectre plus large des systèmes de classification des noms, et d'autre part de proposer une typologie des différents sous-systèmes de classificateurs. La démarche de Grinevald consiste à séparer les différents systèmes et sous-systèmes en fonction des propriétés les plus prototypiques de leurs éléments et de les identifier par un terme spécifique, ce qui permet leur différenciation, tout en reconnaissant qu'il peut y avoir un chevauchement partiel entre les éléments des différentes catégories (Grinevald, 2003). La typologie est présentée comme une stratégie descriptive, constituant une étape préliminaire permettant et facilitant l'identification et la description des systèmes de langues moins bien connues.

3.1.1 Les systèmes de classification nominale

La typologie de Grinevald (figure 3.1) distingue les systèmes de classification nominale sur un continuum entre les systèmes les plus « lexicaux » (souvent désignés comme les classes ouvertes), représentés par les termes de mesure et les termes de classe, et les systèmes les plus « grammaticaux » (ou les classes fermées), représentés par le système de genre et de classes nominales. Les systèmes de classificateurs se positionnent au centre du continuum lexico-grammatical et partagent des propriétés avec les éléments des deux pôles.

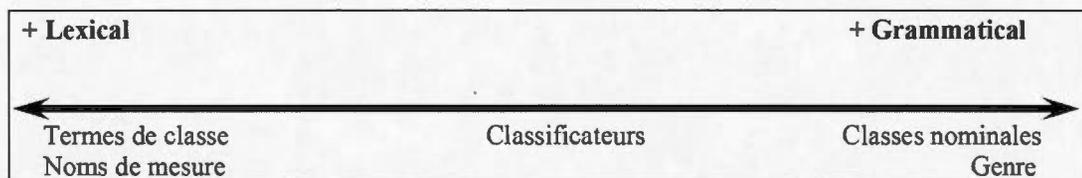


Figure 3.1 Distribution des classificateurs sur le continuum lexico-grammatical des systèmes de classification des noms (lexicomorphosyntaxique, terme de l'auteur) (adapté de Grinevald, 2003, p. 93).

3.1.1.1 Le pôle lexical

Au pôle lexical du continuum se trouvent les systèmes dans lesquels la classification des noms est marquée morphologiquement dans le lexique (sous la forme d'un morphème libre), comme les termes de mesure et les termes de classe. Les termes de mesure sont des morphèmes libres, qui expriment une quantité, qui se trouveraient dans presque toutes les langues du monde. Le choix d'un terme de mesure dépend du sens du nom. Par exemple, l'opposition entre les termes de mesure *much* et *many* de l'anglais dépend du caractère comptable ou non-comptable du nom : *much* est utilisé avec des noms non-comptables (*much water, much trouble*), alors que *many* est utilisé avec des noms comptables (*many bees, many children*). Avec les noms non comptables (ou noms de masse), ils permettent d'identifier des unités à quantifier (voir exemples en (38)a). Avec les noms comptables, ils spécifient des quantités, mais peuvent aussi spécifier des dispositions ou des arrangements particuliers (voir exemples en (38)b). En français, les mots *essaim, litre, pile, file (de personnes)* sont des termes de mesure.

(38) Exemples de l'anglais et du français (Grinevald, 1999, p. 105) :

- a) termes de mesure de noms de masse :
- a glass of water, a pound of sugar, a slice of bread*
 un verre d'eau, une livre de sucre, une tranche de pain
a head of cattle, a herd of cattle
 une tête du troupeau, un troupeau de vaches
- b) termes de mesure/arrangement de noms comptables :
- a pile of books, a group of children, a line of cars*
 une pile de livres, un groupe d'enfants, une file de voitures
a gaggle of geese (on the ground), a skein of geese (flying)
 un troupeau d'oies, une formation d'oies (en vol)

Les termes de classe sont des morphèmes de classification nominale d'origine lexicale, qui manifestent des degrés de productivité variables dans le lexique d'une langue (Grinevald, 1999). On trouve parmi les termes de classe les morphèmes de l'anglais du type – *berry* (dans *strawberry, blueberry, raspberry, boysenberry, gooseberry, etc.*) et *tree* (dans *apple tree, banana tree, orange tree, cherry tree, etc.*) (Grinevald, 1999), qui sert à former de nouveaux items lexicaux.

3.1.1.2 Le pôle grammatical

Au pôle grammatical du continuum se trouvent les systèmes dans lesquels la classification des noms est marquée morphosyntaxiquement (sous la forme d'un morphème lié), comme le genre et les systèmes de classes nominales⁴³. Les systèmes de genre attribuent tous les noms de la langue à une catégorie morphologiquement marquée. Une marque de genre ou de classe nominale peut apparaître sur le nom lui-même ou un autre élément du syntagme nominal, comme le déterminant, et une marque d'accord peut aussi apparaître sur d'autres parties de l'énoncé, par exemple un modificateur dans le syntagme nominal, ou encore sur un prédicat. Les systèmes de genre contiennent deux ou trois distinctions (masculin/féminin, ou

⁴³ Les systèmes de genre et de classes nominales sont souvent considérés comme une seule et même classe dans la littérature (voir Corbett, 1991).

masculin/féminin/neutre), assignées selon des critères plutôt arbitraires⁴⁴. Ils se trouvent généralement dans les langues indo-européennes. Les systèmes de classes nominales contiennent quant à elles beaucoup plus de distinctions, soit de cinq à vingt (Craig, 1999) et ces distinctions n'incluent jamais le genre. Les classes nominales ont plus de contenu sémantique que le genre. On trouve des systèmes de classes nominales principalement dans les langues africaines. Les exemples suivants (39) proviennent du lesotho, une langue bantoue, dans laquelle la classe nominale est marquée sur les noms, les adjectifs, les verbes et les possessifs. Les chiffres identifient les classes d'accord (1 et 9 sont des classes au singulier, 2 et 10 les classes correspondantes au pluriel). Les classes 1 et 2 classifient des référents humains et les classes 9 et 10 des animaux.

(39) Exemples du lesotho (adapté de Demuth, Faraclas et Marchese, 1986, p. 456, tels que cité dans Grinevald, 1999, p. 103)⁴⁵ :

a)	mo-tho	é-mo-holo	O-rata	Ø-ntjá	é-ntle	eá-hae
	1	1 1	1	9 9	9	1
	PERSONNE	GRAND	3SG-AIME	CHIEN	BEAU	SON
	« La vieille personne aime son beau chien. »					
b)	ba-tho	bá-ba-holo	ba-rata	li-ntjá	tsé-ntle	tsá-bona
	2	2 2	2	10	10	10 2
	PERSONNE	GRAND	3PL-AIME	CHIEN	BEAU	LEUR
	« Les vieilles gens aiment leurs beaux chiens. »					

3.1.2 Le système intermédiaire des classificateurs

Le système des classificateurs se divise en plusieurs sous-systèmes ayant des caractéristiques distinctes qui varient beaucoup d'une langue à l'autre. Les travaux de Grinevald en identifient quatre principaux, distingués et nommés selon leur locus morphosyntaxique, tel qu'illustré en (40) et exemplifié en (41). Les trois premiers sous-systèmes des classificateurs

⁴⁴ Le genre peut être assigné à un nom en fonction du sexe du référent qui lui est associé. Par exemple, en français, les mots *femme* et *filles* sont féminins. Toutefois, dans la majorité des cas, le genre est assigné au nom de façon arbitraire.

⁴⁵ Dans les exemples de langues orales étrangères, la première ligne contient la transcription phonétique (en lettres minuscules). La seconde ligne présente une glose pour chaque élément de l'exemple.

apparaissent dans le syntagme nominal, soit 1) les classificateurs nominaux, qui apparaissent directement avec le nom, 2) les classificateurs numériques, qui apparaissent dans une construction quantitative et 3) les classificateurs génitifs, qui apparaissent dans une construction possessive. Le quatrième sous-système, les classificateurs verbaux, apparaissent dans le syntagme verbal⁴⁶.

(40) Typologie morphosyntaxique des sous-systèmes de classificateurs (Grinevald, 2002, p. 262) :

[POSS+ CL Classificateurs génitifs (3)	Numéral+CL Classificateurs numériques (2)	CL+NOM] // Classificateurs nominaux (1)	Verb-CL Classificateurs verbaux (4)
--	---	---	---

⁴⁶ D'autres sous-systèmes de classificateurs ont aussi été décrits, mais ont eu moins d'attention soit parce qu'ils sont rares, soit parce qu'ils se trouvent dans des langues qui ont été moins étudiées, par exemple les classificateurs démonstratifs ou d'articles (Grinevald, 1999). Les travaux de Grinevald sont basés sur plusieurs descriptions de grands corpus de données provenant de plusieurs langues à classificateurs comportant elles-mêmes parfois plus d'un sous-système de classificateurs ayant des propriétés spécifiques que la définition générale ne permet pas de refléter.

(41) Exemples des quatre types de classificateurs :

- a) Classificateurs nominaux, exemple du jakaltek (ou popotí) (adapté de Craig, 1986, tel que cité dans Grinevald, 1999, p. 112-113)

xil	naj	xuwan	no7	lab'a
VU	CL:HOMME	JEAN	CL:ANIMAL	SERPENT

« Jean a vu le serpent. »

- b) Classificateurs numériques, exemple du japonais (adapté de Matsumoto, 1993, tel que cité dans Grinevald, 1999, p. 111)

Enpitsu	ni-hon
CRAYON	DEUX-CL

« deux crayons »

- c) Classificateurs génitifs, exemple du ponapeen (adapté de Regh, 1981, tel que cité dans Grinevald, 1999, p. 114)

kene-i	mwenge
CL:COMMESTIBLE-GEN/1	NOURRITURE

« Ma nourriture. »

- d) Classificateurs verbaux, exemple du gunwinggu (langue australienne) (adapté de Oates, 1964, tel que cité dans Grinevald, 1999, p. 115)

gugu	ga-bo:-mangan
EAU	3sg-CL-TOMBER

« L'eau tombe (liquide). »

Certains sous-systèmes de classificateurs ont été abondamment étudiés (comme les classificateurs numériques) alors que d'autres (comme les classificateurs verbaux) sont sous-représentés dans la littérature, du moins pour les langues orales. Pour les langues des signes, dans lesquelles ils semblent toujours présents, les classificateurs verbaux ont engendré une littérature abondante. De façon générale, en plus de la variation dans les données, les analyses elles-mêmes (modèles, points de vue) ne sont pas consensuelles. Dans cette section, nous présentons d'abord une caractérisation générale du système des classificateurs chapeautant les sous-systèmes de classificateurs des langues naturelles. En effet, il existe une corrélation entre les sous-systèmes de classificateurs et les caractéristiques (prototypiques) sémantiques, morphosyntaxiques et fonctionnelles des éléments qui les composent. Nous présentons ensuite les classificateurs verbaux, pertinents pour les langues des signes, ainsi que leurs caractéristiques dominantes.

Le système des classificateurs se trouve en position intermédiaire du continuum lexicogrammatical des systèmes de classification nominale (figure 3.1), c'est-à-dire que les classificateurs ne sont ni complètement lexicalisés, ni tout à fait grammaticaux. Il se distingue des systèmes purement lexicaux en ce que les classificateurs se manifestent par des marques morphologiques au-delà du nom lui-même, qui constituent des morphèmes isolables et distincts de leur élément hôte. Ils se réalisent soit sous la forme d'un morphème indépendant (morphème libre) ou encore sous la forme d'un affixe (morphème lié) d'un autre élément du syntagme nominal ou du verbe. De plus, le système des classificateurs se distingue des systèmes purement grammaticaux dans la mesure où il est sensible aux conditions discursives et pragmatiques⁴⁷, c'est-à-dire qu'en plus d'avoir un comportement morphosyntaxique, leur utilisation peut varier en fonction du contexte et de l'intention de communication du locuteur.

Les classificateurs constituent un système sémantiquement motivé qui ne classe pas nécessairement tous les noms de la langue. De plus, il est possible qu'un même nom puisse être classifié par plus d'un classificateur, selon la propriété du référent nominal que le locuteur veut exprimer, comme le montrent les exemples de la LSQ présentés au chapitre 1., Dans la littérature sur les langues des signes, qui sont des langues à classificateurs, on ne trouve pas de mention selon laquelle un nom ne puisse être classifié par un classificateur en particulier (Zwitserslood, 2012). Toutefois, cela n'implique pas nécessairement que tous les noms puissent être classifiés. La plupart des études à ce jour ont porté sur des données

⁴⁷ Un argument supplémentaire avancé afin de distinguer le système des classificateurs des autres systèmes de classification nominale est qu'ils proviennent des noms. Cet argument est donné dans tous les travaux de Grinevald. Nous ne le considérons pas dans cette discussion pour la raison suivante, donnée par l'auteure elle-même : dans les langues orales, la forme du nom duquel provient le classificateur à un stade très reculé de la langue est souvent très érodée et difficilement (ou non) identifiable (Grinevald, 2000). Sandler et Lillo-Martin (2006) remarquent, pour les langues des signes, qu'il est souvent difficile, voire impossible de trouver un candidat nominal afin d'appuyer l'hypothèse que le classificateur provient du nom. Les origines diachroniques ne font pas partie de la compétence des locuteurs. De plus, plusieurs auteurs suggèrent aussi que les classificateurs des langues des signes donnent naissance aux noms de la langue (entre autres Supalla, 1980; Engberg-Pedersen, 1993 et Aronoff *et al.*, 2003). Il est donc très difficile d'évaluer cet argument. En effet, il serait possible qu'à des stades reculés de l'évolution des langues, l'élément nominal qui est devenu un classificateur ait fonctionné comme un nom (la forme PETIT.OBJET.ROUND aurait pu être utilisée pour la première fois pour identifier le référent « bouton ») (Sandler et Lillo-Martin, 2006). Comme le proposent Sandler et Lillo-Martin (2006, p. 89) : « In any case, as the synchronic lexicons of spoken languages often bear no trace of the diachronic relation between classifier and noun, we do not take the historical origin of classifiers to be a useful synchronic distinction between classifiers in spoken and sign languages. ».

narratives, élicitées à partir de photos, vidéos et films, dans lesquels on trouve surtout des entités concrètes, et ne permettent donc pas pour le moment de vérifier l'applicabilité de ce critère pour les langues des signes. De façon générale, le fait que les classificateurs ne classifient pas tous les noms d'une langue, et qu'un nom peut être classifié par plus d'un classificateur distingue ce système de celui des classes nominales. Par exemple, dans les langues bantoues, chaque nom est associé à une classe nominale, et même si certaines sont encore sémantiquement motivées, la plupart sont arbitraires. Il en est de même pour le genre dans les langues indo-européennes.

Craig (1999) suggère que les classificateurs doivent couvrir plus de domaines sémantiques que ce qui est couvert par les morphèmes appartenant aux systèmes de genre et de termes de mesure. En effet, les langues à classificateurs contiennent généralement plus de vingt classificateurs et leur nombre peut dépasser une centaine.

Au niveau sémantique, les classificateurs ont traditionnellement été décrits comme classifiant arbitrairement les noms du discours. Traditionnellement, la fonction principale des classificateurs était considérée comme la catégorisation de noms (ou des référents des noms). Récemment, des auteurs ont toutefois remarqué que le classificateur semble plutôt référer à une caractéristique du référent du nom⁴⁸ (voir Lucy, 2000, pour une discussion de cette question). Aikhenvald (2000, p. 15) indique que le nom et le classificateur peuvent entretenir deux types de relations sémantiques. En premier lieu, un classificateur peut être choisi en fonction de propriétés temporellement stables (par exemple la forme physique) ou temporaires (par exemple la fonction dans un contexte particulier) d'un référent nominal. En second lieu, un classificateur peut être un terme superordonné, qui indique une classe plus large de référents prototypiques à laquelle le nom appartient en tant que terme subordonné. Ainsi, dans tous les cas, le nom et le classificateur entretiennent une relation générique-spécifique. Le classificateur ajoute un élément de sens au référent du nom auquel il est associé. Par exemple, les classificateurs nominaux de l'arremte (langue du centre de

⁴⁸ Senft (2000, p. 27) illustre ainsi ce problème terminologique : « In our descriptions of classifiers [...] we usually use sentences like 'this classifier refers to this noun' or 'this classifiers refers to this nominal referent'. Both sentences may be understood as a kind of 'shorthand' for 'this classifier refers to this noun which itself is used as the expression to refer to, e.g. an object in the extralinguistic reality ». »

l'Australie) suivants peuvent être utilisés pour exprimer une propriété temporaire d'un référent nominal : quand le nom *arlkerke* (« viande-fourmi »), est précédé du classificateur *yerre* (« fourmi ») les propriétés du référent pertinentes dans le discours sont ses propriétés en tant que fourmi (met l'accent sur le fait d'être une fourmi). Si le nom *arlkerke* (« viande-fourmi »), est précédé du classificateur *awlye* (« médicament »), les propriétés du référent pertinentes dans le discours sont ses propriétés en tant que médicament (le classificateur met donc l'accent sur le fait de constituer un médicament (Wilkins, 2000, p. 148). Il semble donc que la fonction classificatrice, quoiqu'elle soit indissociable de l'utilisation des classificateurs, constitue plutôt le moyen par lequel d'autres fonctions peuvent se réaliser (Aikhenvald, 2000; Croft, 1994; Grinevald, 2000; Senft, 2000).

Les classificateurs verbaux se manifestent au sein de la forme verbale, plutôt que dans le syntagme nominal. Aikhenvald les définit de la façon suivante (2000, p.149) :

« Verbal classifiers appear on the verb, categorizing the referent of its argument in terms of its shape, consistency, size, structure, position, and animacy. Verbal classifiers always refer to a predicate argument (usually, S in an intransitive or O in a transitive clause) and can co-occur with it. »

Grinevald (2007, p. 111) en propose une définition similaire :

« Verbal classifiers are those classifiers found inside the verb-form as agreement markers on the absolutive argument of the verb (subject of verbs of location or movement, object of transitive verbs of caused movement or manipulation). »

Les classificateurs verbaux sont des morphèmes liés, qui renvoient à un argument nominal du verbe (habituellement sujet ou objet) en fonction de ses propriétés inhérentes (Aikhenvald,

2000; Grinevald, 2000, 2007)⁴⁹. Ces propriétés peuvent être physiques ou fonctionnelles, la directionnalité ou la distinction animé/inanimé. Les exemples en (42) proviennent du diegueño, une langue parlée au Mexique et au sud des États-Unis. Dans ces exemples, les classificateurs représentent des propriétés physiques des référents nominaux : le classificateur *a* est utilisé pour classifier les objets longs (a et c) alors que le classificateur *tu* classifie les objets petits et ronds (b) et *c'* classifie des ensembles d'objets (d).

⁴⁹ Certains auteurs comptent aussi parmi les classificateurs verbaux des classificateurs incorporés. À la différence des premiers, qui sont des affixes, la forme des classificateurs incorporés reste reconnaissable en tant que nom générique. Dans les exemples du diegueño présentés ci-dessous (adaptés par l'auteure), on trouve les classificateurs *hon'at* (« patate »), *nahskw* (« animal domestique ») et *treh* (« véhicule »). Ces classificateurs, dont le processus d'incorporation nominale est transparent, ont des propriétés semblables aux classificateurs nominaux.

Exemples du cayuga (Mithun, 1986, dans Grinevald, 2002, p. 262) :

ohon'atatke : ak-hon'at-ak
 PATATE.POURRIE 1PS-CL : PATATE-MANGER
 « J'ai mangé une patate pourrie. »

so:wa:s akh-nahskw-æ'
 CHIEN 1PS-CL : ANIMAL.DOMESTIQUE-AVOIR
 « J'ai un chien (domestique). »

skitu ake'-treh-tae'
 SKIDOO 1PS-CL : VÉHICULE-AVOIR
 « J'ai un skidoo. »

- (42) Exemples du diegueño (adapté de Langdon, 1970, tel que cité dans Sandler et Lillo-Martin, 2006, p. 84) :
- a) a' mi
CL:OBJET.LONG-PENDRE.DE
 « pendre (d'un objet long) »
 - b) tumi
CL:OBJET.PETIT.ET.ROND-PENDRE
 « pendre (d'un objet petit et rond) »
 - c) a-xi-
CL:OBJET.LONG-TRAÎNER
 « tirer/traîner (d'un objet long) »
 - d) c'xi-
CL:ENSEMBLE.D'OBJETS-TRAÎNER
 « tirer/traîner (d'un ensemble d'objets) »

Les classificateurs verbaux ne peuvent apparaître qu'avec un sous-ensemble de verbes de la langue, appelés VCL. Les langues qui les contiennent peuvent avoir d'une douzaine à plus d'une centaine de classificateurs verbaux différents. Il arrive dans certaines langues qu'il est possible de reconnaître que certains affixes verbaux classificateurs proviennent de noms incorporés dont la forme a subi une érosion phonologique et un changement sémantique.

On trouve principalement les classificateurs verbaux dans les langues de l'Amérique du Nord et dans les langues des signes. Dans les travaux de Grinevald, l'ASL est citée comme langue à classificateurs verbaux (sous Craig, 1994) sans toutefois que l'auteure en discute ou en donne des exemples. Grinevald (2000) explique que des descriptions plus approfondies des langues des signes seraient nécessaires afin de distinguer les vrais classificateurs verbaux des termes de classe dans les constructions verbales. Grinevald (2003) réitère cette affirmation, tout en ouvrant un peu plus large la porte à une classification des classificateurs des langues des signes en tant que classificateurs verbaux. Par ailleurs, Seifart (2010) inclut les classificateurs des langues des signes en tant que classificateurs verbaux dans la typologie des classificateurs dans les langues orales sans toutefois en discuter. Des comparaisons explicites

(quoique peu élaborées) des VCL des langues des signes et des langues orales ont été effectuées par Supalla (1978 pour l'ASL)⁵⁰, MacDonald (1982 pour l'ASL), Zwitserlood (2000, pour la NGT et 2012 pour une comparaison générale), Schembri (2001 pour l'AUSLAN), Sandler et Lillo-Martin (2006 pour l'ASL), Meier et Sandler (2007⁵¹ pour l'ISL) et Tumtavitikul *et al.* (2009, pour la ThSL). Tous concluent qu'ils appartiennent au type verbal. De plus, il est intéressant de noter que les VCL des langues des signes, comme plusieurs des langues orales, sont des verbes de mouvement, des verbes qui expriment la préhension d'un objet ou encore qui expriment des propriétés physiques des référents (Zwitserlood, 2012).

Les exemples présentés en (42) ne sont pas sans rappeler les VCL de la LSQ, tel qu'illustré en (43) et (44) où les énoncés LSQ expriment aussi, au moyen d'un VCL, la localisation d'entités qui ont la propriété physique d'être respectivement des objets longs et minces, et des objets petits et ronds.

⁵⁰ Schembri (2001) remet en question la pertinence des arguments de Supalla (1978, 1982, 1984) et MacDonald (1982) selon lesquels les verbes de l'ASL sont des classificateurs parce que l'analyse de Allan (1977), sur laquelle se basent ces travaux, a été critiquée en ce que les données qu'elle contient, auxquelles les classificateurs de l'ASL ont été comparés, ne sont pas de « vrais » classificateurs. En effet, l'analyse d'Allan contrevient à sa propre définition selon laquelle les classificateurs sont des morphèmes distincts. Les verbes du navajo ne contiennent pas de classificateurs séparés, mais plutôt un morphème qui contient à la fois les sens « action » et « caractéristiques d'un objet ». Selon Croft (1994, cité dans Schembri, 2003), si on accepte la caractérisation d'Allan, on doit alors considérer les expressions anglaises telles que *flow* (« mouvement [liquide/masse particulière] ») comme des classificateurs, et alors l'anglais comme une langue à classificateurs. Engberg-Pedersen (1993) et Aikhenvald (2003) suggèrent que la description de ces éléments du navajo par Allan s'applique plutôt à des racines verbales classificatrices (*classificatory root verbs*) qu'à des classificateurs affixes (*classifier verbs*). On trouve ces racines verbales classificatrices dans les langues fortement polysynthétiques des Amériques, de l'Australie et de la Papouasie Nouvelle-Guinée.

⁵¹ Alors que les auteurs proposent généralement que les classificateurs des langues des signes soient des affixes verbaux, Meier et Sandler (2007) proposent, pour l'ISL, qu'ils soient des classificateurs incorporés (Mithun, 1984, 1986). Toutefois, quoiqu'ils puissent être comparés à ce phénomène à plusieurs égards (voir Sandler et Lillo-Martin, 2006), afin de pouvoir les analyser de la sorte, il faudrait pouvoir avoir la certitude qu'un nom de la langue préexiste au classificateur. Cette hypothèse est difficilement vérifiable puisque nous ne connaissons pas lequel, du classificateur ou du nom, en est à l'origine (les deux sont plausibles).

(43)



CRAYON(a)
« Le crayon est là. »



[VCLE/1^S/(a)](ax)

(44) (Reprise de (2) et (44))



BILLE(a) [...]

« Les billes sont là. »



[VCLE/F⁰/(a)]+++ (aX)

L'exemple (45) provient du cayuga, une langue iroquoise de l'Ontario. Dans cet exemple, le classificateur *treht* est utilisé pour classifier des référents nominaux ayant la propriété sémantique d'être des véhicules.

(45) Exemple du cayuga (adapté de Mithun, 1986, comme cité dans Sandler et Lillo-Martin, 2006, p. 84) :

skitu	ake'-treh-tae'
SKIDOO	1PS-CL:VÉHICULE-AVOIR
« J'ai un skidoo. »	

L'exemple (45) rappelle le CL:/V/ de la LSQ, utilisé pour référer à des véhicules. Ce classificateur apparaît dans l'exemple (46) (reprise de l'exemple (5)).

(46)



AUTO(a)

[VCLE/V'/(a)](x-y, z-y)

« Deux voitures entrent en collision. »

Les classificateurs verbaux sont liés au sujet ou à l'objet du verbe auquel ils sont affixés. Dans les verbes intransitifs, le classificateur représente le sujet, alors que dans les verbes transitifs, il représente l'objet. Dans l'exemple (47), le classificateur *n-* du koyukon (langue de l'Alaska), qui réfère à des entités rondes, est utilisé pour renvoyer à une corde, qui est le sujet du verbe intransitif en (a) et l'objet du verbe transitif en (b).

(47) Exemple du koyukon (adapté de Thompson, 1993, comme cité dans Zwitserlood, 2012, p. 177) :

- a) $\#o\acute{o}l$ $n-aal'onh$
 CORDE CL:ROND.CHOSE-ÊTRE.LÀ
 « Il y a une corde ici. »
- b) $\#o\acute{o}l$ $n-aan-s'onh$
 CORDE CL:ROND.CHOSE-PREF-1SG-ARRIVER.TRANSPORTER
 « Je suis arrivé transportant une corde. »

Les classificateurs verbaux, dans les langues orales comme dans les langues des signes, peuvent apparaître dans la proposition avec l'argument qu'ils classifient, comme dans les exemples précédents, mais peuvent aussi apparaître dans une proposition qui suit l'introduction du référent qu'ils classifient⁵². Leur fonction est alors le maintien de la référence nominale dans le discours (voir entre autres Grinevald, 2000 pour les langues orales; Zwitserlood, 2012 pour les langues des signes).

⁵² La section 3.2.6.1 discute du lien entretenu entre le classificateur et son antécédent, dans la proposition et dans le discours.

Les descriptions traditionnelles des VCL des langues orales diffèrent de celles formulées pour les langues des signes en ce qu'il n'y a généralement pas de classificateur différent pour les verbes transitifs et intransitifs dans les langues orales. Dans les langues des signes, on postule généralement que certains classificateurs (entités et STF) apparaissent dans des verbes intransitifs, alors que d'autres (classificateurs de préhension) apparaissent dans des verbes transitifs (Zwitserslood, 2012). Nous proposons, à la différence de ces dernières, que les classificateurs de la LSQ soient acatégoriels et se combinent avec un des trois types de VCL (entité, préhension et STF) sans égard à la transitivité du verbe (voir section 3.2.4.3).

De plus, les VCL des langues orales sont des affixes qui s'attachent à la racine verbale (Aikhenvald, 2000, p. 428; Grinevald, 2000, p. 67; cités dans Zwitserslood, 2012). Dans les langues des signes, même si la plupart des auteurs le considèrent comme un affixe (Supalla, 1978, 1984, 1986, entre autres), d'autres l'envisagent plutôt comme la racine du VCL (Benedicto et Brentari, 2004, entre autres). D'autres encore ne se prononcent pas sur son statut morphologique particulier (Emmorey, 2002c, entre autres). Ce point sera examiné plus en détail à la section 3.2.4.3.

Finalement, un autre aspect qui distingue les VCL des langues orales et des langues des signes est qu'il semble que toutes les langues des signes décrites à ce jour soient des langues à classificateurs, et qu'elles ne contiennent que des classificateurs de type verbal. De plus, il semble que d'une langue des signes à l'autre, les VCL soient très semblables du point de vue de leur comportement morphosyntaxique et de leur fonction. Rathmann et Mathur (2002, p. 397) suggèrent que cette homogénéité particulière qu'on trouve dans les langues des signes, qui s'étend au-delà du système des VCL – et qui n'est pas présente dans les langues orales – soit due à l'utilisation de l'espace gestuel : « yet they retain a linguistic component that is matched against the gestural space [...] ». Ces ressemblances découlent aussicertainement du fort potentiel iconique offert par la modalité visuogestuelle. Certains auteurs ont par ailleurs montré que d'une langue à l'autre, il y a de la variation dans l'inventaire des classificateurs (la taille de l'inventaire et les formes choisies), en particulier avec les classificateurs entités (voir entre autres Zwitserslood, 2012). De plus, il est intéressant de noter que certaines langues des signes ne contiennent que certaines classes de classificateurs. Par exemple, en AdaSL, une langue des signes de village utilisée au Ghana, il

n'y aurait pas de classificateurs entités (Nyst, 2007, dans Perniss, 2007). De plus, il n'y aurait pas de classificateurs de préhension en IPSL (Zeshan, 2003). Pour exprimer les sens véhiculés par ces verbes, les signeurs utilisent des verbes lexicaux, comme DONNER, OFFRIR, PRENDRE, ou encore ont la possibilité de déplacer le nom lui-même dans l'espace pour exprimer un mouvement de l'entité (voir Zeshan, 2003, 123, citée dans Meier et Sandler, 2007).

3.2 L'analyse des VCL des langues des signes

Les VCL sont l'objet d'une littérature abondante dans les langues des signes. Rappelons que les classificateurs de ces langues sont le plus souvent décrits comme des morphèmes liés, affixes du VCL (Supalla, 1982; Tang, 2003; Zwitserlood, 2003). Comme les classificateurs dans les langues orales, les analyses des classificateurs des langues des signes ne sont pas consensuelles, et diffèrent sous plusieurs aspects⁵³.

À ce jour, peu de comparaisons interlangues exhaustives des systèmes de VCL des langues des signes ont été effectuées. La plupart des travaux se concentrent sur une même langue, et les méthodologies utilisées varient d'une étude à l'autre. Malgré cela, comme nous l'avons mentionné précédemment, les différentes descriptions suggèrent que le fonctionnement et la structure des systèmes de VCL soient très semblables d'une langue des signes à l'autre (Perniss, 2007; Rathmann et Mathur, 2002) et que la plus forte variation mise à jour concerne les inventaires de classificateurs. Toutefois, il est possible que cette apparente homogénéité provienne en fait du manque de comparaisons exhaustives. En effet, comme Zwitserlood (2012) le mentionne, seule une description minutieuse des systèmes et des comparaisons interlangues permettront de déterminer l'homogénéité (ou l'hétérogénéité) des systèmes et de leur fonctionnement d'une langue à l'autre.

Les VCL sont des structures complexes, polymorphémiques (ou polycomponentielles, pour les analyses qui ne reconnaissent pas le statut de morphèmes aux lieux d'articulation et mouvements en jeu), et leur sens est compositionnel. Dans ces structures, les classificateurs

⁵³ À partir de ce point, toute référence aux classificateurs des langues orales concerne implicitement les affixes verbaux classificateurs (3.1.2.4).

sont combinés avec certains mouvements et lieux d'articulation, permettant d'exprimer la localisation, le mouvement ou le déplacement, le changement de position, la préhension ou encore des caractéristiques formelles d'une entité. Toutefois, le statut morphologique (ou non) des mouvements et des lieux d'articulation est matière à débat. Cela découle du fait que les VCL, et plus particulièrement les mouvements et les lieux d'articulation, sont très iconiques. Leur forme varie donc énormément en contexte, c'est-à-dire que les possibilités de réalisations sont très nombreuses et intimement liées au contexte discursif, ce qui rend leur analyse morphologique ardue. Le problème de l'analyse de la structure morphologique des classificateurs a été relativement peu abordé dans les langues des signes et les différentes propositions qui ont été faites ne sont pas consensuelles. Comme le mentionne Zwitterlood (2012, p. 165) : « The morphological structure of classifier verbs is rather underinvestigated, which is surprising in view of the fact that sign languages are generally claimed to have complex morphology, and classifier verb formation is considered a very productive process. » De façon générale, les analyses des VCL s'entendent sur le fait que les systèmes de VCL des langues des signes contiennent minimalement un inventaire de configurations manuelles, qui ont une valeur morphémique et qui représentent un argument du verbe.

3.2.1 La nature gestuelle du VCL

L'analyse de la nature du VCL et du statut de leurs parties est sujette à débat dans la littérature sur les langues des signes. Le débat va cependant au-delà des VCL, et porte aussi de façon plus générale sur le rôle et la nature de l'association spatiale dans les langues des signes. En effet, la façon de concevoir les VCL est fortement influencée par la façon dont les différents chercheurs conçoivent l'espace.

Les analyses traditionnelles de la nature des VCL considèrent qu'ils sont composés d'éléments morphologiques discrets (Supalla, 1978, 1984, 1986; MacDonald, 1982; Engberg-Pedersen, 1993). Elles mettent la conventionnalité des éléments au premier plan de l'analyse et traitent les mouvements et lieux d'articulation comme ayant une valeur morphémique. Supalla (1978, 1984, 1986) propose une analyse morphologique des VCL de l'ASL, qu'il identifie comme des *verbes de localisation et de mouvement*. Pour lui, les VCL sont morphologiquement complexes, c'est-à-dire que chaque constituant de structure – la

configuration manuelle, le mouvement, le lieu d'articulation et l'orientation – peut être une unité discrète (racine ou affixe) spécifiée dans la grammaire : « Although there is a high degree of iconicity in these signs, it is not an analogue system at all. Rather, it is organized very strikingly like morphology in spoken languages, with a limited number of discrete morphemes which mark familiar distinctions of meanings, and which combine in familiar ways » (Supalla, 1978, p. 29). Dans son modèle, l'espace neutre est divisé en un ensemble de points discrets, qui incluent toutes les localisations possibles, et rendent disponibles tous les mouvements possibles. Les constructions à classificateur sont composées d'une (ou d'une combinaison de) racine verbale (issue d'un ensemble restreint de racines) qui exprime le sens du prédicat, et qui peut être combinée à plusieurs affixes (parmi un inventaire d'affixes). Il propose trois racines verbales distinctes qui consistent en des mouvements ou localisations discrets (racine statique (« existence »), racine de contact (« localisation ») et racine active (« mouvement ou déplacement »)). Le classificateur constitue un affixe du verbe, qu'il analyse en tant que marque d'argument nominal de la racine verbale. Les lieux d'articulation relatifs de la main ou des autres articulateurs impliqués le long du trajet indiquent l'emplacement ou le déplacement du référent classifié en fonction des autres référents du discours. La racine verbale peut aussi être combinée à différents mouvements secondaires, qui expriment la manière du mouvement, et des lieux d'articulation.

Le modèle de Supalla a été prédominant pendant plusieurs années, et des analyses semblables du mouvement en tant que racine verbale ont été effectuées par Brentari (1998), Shepard-Kegl (1985), Liddell et Johnson (1987), Schick (1990) et Valli et Lucas (1995) pour l'ASL; Collins-Ahlgren (1990) pour la NZSL et la TSL; Corazza (1990) pour la LIS; Wallin (1996) pour STS; et Zwisterlood (2003) pour la NGT. D'autres auteurs, tout en maintenant une analyse morphémique des constituants structurels des VCL, attribuent plus d'importance au classificateur (MacDonald, 1982; Engberg-Pedersen, 1993, pour la DDL, Benedicto et Brentari, 2004, pour l'ASL). La raison invoquée est que le classificateur joue un plus grand rôle dans la détermination du sens global du verbe. Selon ces auteurs, le choix du classificateur détermine sa structure argumentale : les classificateurs entité et STF déterminent des verbes intransitifs, alors que les classificateurs de préhension déterminent des verbes transitifs.

Certains (Cogill-Koez, 2000; Liddell, 2003b) ont toutefois soulevé un problème pour une analyse morphémique des mouvements et des lieux d'articulation des VCL : celui de la listabilité des éléments linguistiques. Une analyse morphémique impliquerait que la taille de l'inventaire de morphèmes de mouvement de la langue soit supérieure au nombre d'unités lexicales de la langue. Les morphèmes d'une langue, en tant que composantes du système linguistique, doivent être un ensemble fini de formes pouvant être listées avec leurs sens individuels dans la grammaire de la langue. De plus, les chercheurs posent la question à savoir comment un système peut être à la fois fini et illimité, et si un système linguistique peut être ainsi qualifié. Pour remédier à ces problèmes, différentes propositions ont été faites quant au statut de ces unités dans la langue. Leur point commun est de postuler qu'une partie du VCL, composée des lieux d'articulation et du mouvement, ne doit pas être considérée en tant qu'élément linguistique, mais plutôt en tant qu'élément gestuel ou paralinguistique (Emmorey et Herzig, 2003; Ferrara, 2012; Johnston et Schembri, 2007; Liddell, 2000a; Perniss, 2007a; Schembri, 2001). L'analyse gestuelle de la nature des VCL considère donc qu'ils sont composés à la fois d'éléments linguistiques (le classificateur et l'orientation) et gestuels (le mouvement et les lieux d'articulation). Liddell (2000a, 2003b) analyse les VCL de la même façon que les pronoms et les verbes dits « d'accord » (Padden, 1988). Pour lui, les configurations manuelles et l'orientation sont des classificateurs et sont spécifiés lexicalement (et ont donc un statut linguistique). Toutefois, il rejette une analyse grammaticale de l'utilisation des loci spatiaux et des mouvements des VCL. Il propose plutôt que les loci et les mouvements obtiennent leur sens à travers leur association avec les éléments des représentations mentales. Les loci vers lesquels les signes sont dirigés ou sur lesquels ils sont localisés (VCL, pronoms, verbes standard) dépendent de la localisation des entités conceptuelles projetées dans l'espace. Ainsi, le choix des loci n'est pas déterminé morphologiquement, mais reflète des composantes gestuelles (et non linguistiques) des signes. Les VCL des langues des signes impliqueraient donc la fusion d'éléments linguistiques (la configuration manuelle) et non linguistiques (le lieu d'articulation et le mouvement). Liddell conclut que les VCL des langues des signes (qu'il nomme *depicting verbs*) ne sont donc pas comparables aux VCL des langues orales.

Schembri (2001) et Schembri *et al.* (2005) s'appuient sur différentes études montrant des similitudes entre les gestes coverbaux utilisés par les entendants et les mouvements et les lieux d'articulation qu'on trouve dans les VCL. Emmorey et Herzig (2003) ont conduit une expérimentation qui consistait en différentes tâches de production et de compréhension auprès de signeurs et non-signeurs dans le but de tester les propriétés catégorielles (discrètes ou non) ou graduelles des VCL en ASL. Les tâches de production ont montré que les signeurs modulent les configurations manuelles de manière graduelle afin d'exprimer la forme et la taille des entités (par exemple, la forme et la taille d'un médaillon). Toutefois, les tâches de compréhension ont montré que les configurations manuelles sont analysées en tant que morphèmes, en fonction de catégories de taille. De plus, la localisation des entités dans l'espace est traitée de façon graduelle en production et en compréhension. Les signeurs et les non-signeurs représentent les localisations dans l'espace de la même façon, en fonction de catégories spatiales non linguistiques (gestuelles). Emmorey et Herzig (2003) proposent donc, comme Liddell, que les VCL doivent être analysés comme des structures mixtes, c'est-à-dire contenant des éléments fixes, linguistiques (la configuration manuelle) ainsi que d'autres qui peuvent varier, plus près de la nature gestuelle (le mouvement et le lieu d'articulation). De plus, Schembri, Johnes et Burnham (2005) ont mené une étude comparative de la production de signeurs de différentes langues des signes et de non-signeurs. Leurs résultats montrent que, pour référer à une même entité à l'aide d'un VCL ou de son équivalent gestuel, il y a plus de divergences dans le choix des configurations manuelles d'une langue à l'autre que dans le choix du mouvement et l'utilisation des loci. Selon eux, ces résultats s'expliquent par le fait que la configuration manuelle, le classificateur, est conventionnel, alors que les mouvements et les loci utilisés relèvent de la gestuelle. Ces résultats appuient, selon les auteurs, le fait que les mouvements sont des unités non linguistiques, relevant de la gestuelle.

Le cadre d'analyse que nous adoptons dans cette thèse repose sur une analyse linguistique de l'utilisation de l'espace (Bouchard, 1995, 2002, 2013; Bouchard et Dubuisson, 1995; Parisot, 2003; Rathmann et Mathur, 2002; Rinfret, 2009) (voir section 2.2). Il permet de considérer les VCL comme des éléments de nature linguistique, faisant appel à l'espace gestuel pour exprimer leurs relations de référence et de dépendance avec les autres éléments. Le modèle

de Rathmann et Mathur (2002), que nous avons présenté à la section 2.2.2, permet de considérer les lieux d'articulation et les mouvements présents dans les VCL des langues des signes en tant qu'éléments linguistiques, tout en reconnaissant qu'ils ont beaucoup en commun avec les gestes parce qu'ils sont le fruit du même système conceptuel et de la même substance. Pour Rathmann et Mathur, les VCL sont une combinaison de deux parties : un classificateur et une unité de mouvement qu'ils appellent MOV. Les réalisations du mouvement (et des lieux d'articulation) sont générées dans l'espace gestuel en fonction du déplacement (ou de la localisation) et de la manière encodée par la cognition spatio-temporelle. Le module de l'espace gestuel présent dans l'architecture de la grammaire de Rathmann et Mathur (2002), interface entre le système cognitif et le système linguistique, permet aux éléments du discours de « pointer » dans l'espace discursif, qui interagit avec l'espace conceptuel. Rappelons que les loci spatiaux eux-mêmes ne sont pas considérés comme linguistiques, ils sont de nature physique et sont externes à la langue. Par contre, les signes (et leurs constituants structurels) qui pointent vers ces loci et qui les définissent (rappelons qu'un locus spatial en lui-même n'a pas de forme spécifiée) sont linguistiques. Un point de vue théorique qui repose sur le lien entre les interfaces articulatoire-perceptuelle et conceptuelle-intentionnelle, tel que développé aussi dans d'autres analyses de la structure de la LSQ (Bouchard et Dubuisson, 1995 pour les structures WH, Parisot, 2003 pour l'accord des verbes rigides, Rinfret, 2009 pour l'association spatiale du nom, Saunders et Parisot, 2015 pour les structures de représentation corporelle), permet d'analyser les mouvements et les lieux d'articulation des VCL impliqués dans l'association spatiale en tant qu'éléments linguistiques représentant spatialement des éléments et des relations de la structure conceptuelle sans avoir à postuler une liste interminable de morphèmes, lourde et inefficace, ou encore reléguer les éléments difficiles à analyser du point de vue morphémique « classique » au statut gestuel.

Nous considérons donc, à la suite des propositions exposées, que le VCL est composé d'une racine (le mouvement), qui définit des lieux d'articulation dans l'interface entre la phonétique et les représentations conceptuelles, et d'un morphème classificateur (une configuration manuelle). Le classificateur fonctionne en tant qu'affixe, et marque l'argument du verbe (le thème ou l'agent).

3.2.2 La structure interne du classificateur

Dans la littérature sur les VCL des langues des signes, deux types d'analyses des classificateurs sont proposés : les premières considèrent que les classificateurs sont morphologiquement complexes alors que les secondes considèrent le classificateur comme un morphème simple, non décomposable.

Engberg-Pedersen (1993), Schick (1990) et Wallin (1990), à l'instar de Supalla (1986), considèrent que la configuration manuelle est morphologiquement complexe, c'est-à-dire que la forme de la main peut être décomposée en plusieurs parties porteuses de sens. Ce postulat permet entre autres d'expliquer ce que Supalla appelle « l'affixe accidenté⁵⁴ » en ASL. Cet affixe consiste en un pliage des doigts dans la production du CL:/V'/, qui représente la classe sémantique des véhicules. Par exemple, en ASL, le CL:/V'/, en entrant en contact avec l'avant-bras à la verticale, se courbe pour signifier qu'un véhicule devient accidenté en heurtant une surface verticale de plein fouet (Supalla, 1986, voir figure 3.2). Le pliage ou la courbure des doigts peut varier en fonction de la façon dont le classificateur entre en contact avec le bras, et signifie de quelle façon le véhicule est endommagé (par exemple, le devant de la voiture peut être complètement renfoncé, on plie alors les doigts, et le derrière peut l'être aussi, c'est le pouce qui est alors plié).



Figure 3.2 CL:/V'/' « accidenté ».

L'arrangement du classificateur de véhicule par rapport au classificateur de surface peut aussi signifier le lieu de la collision, sans que la configuration soit modifiée. Par exemple, si le

⁵⁴ Traduction libre de *wrecked affix*.

contact se fait au bout des doigts, cela indiquera une collision frontale, si le contact se fait à l'intérieur des doigts, ce sera alors une collision latérale, etc. Pour Supalla, cela implique que la configuration manuelle est décomposable en plusieurs parties distinctes, donc en différents morphèmes. Dans le même ordre d'idées, Wallin (1996, pour la STS) décrit l'utilisation morphémique des différentes parties de la configuration manuelle /B'/ utilisée pour représenter des véhicules. Pour lui, le bout des doigts représente le devant de la voiture, la partie centrale de la main représente la partie centrale du véhicule, et le poignet représente le derrière du véhicule. Il explique cette analyse par la possibilité de positionner un autre VCL près d'une de ces trois parties de la main afin d'exprimer les relations spatiales telles que « derrière », « sur » ou « au-dessus » et « devant ».

D'autres chercheurs rejettent toutefois l'analyse de la configuration manuelle en tant qu'élément polymorphémique. Pour eux, la configuration manuelle est un morphème simple, qui n'est pas décomposable et a un sens général (Brennan, 1990; Cogill, 1999; Zwitserlood, 1996, 2003; cités dans Schembri, 2003). La configuration manuelle est donc analysée globalement en tant que morphème unique, ce qui a le désavantage de difficilement rendre compte du sens des structures telles que celles exemplifiées par le CL:/V/ ('véhicule') ci-dessus.

Liddell (2000a, 2000b) propose une analyse différente, qui permet de rendre compte du sens de ces morphèmes sans avoir à proposer une analyse de la configuration manuelle en tant qu'élément complexe. Dans ses travaux sur les espaces mentaux, Liddell a proposé que les propriétés de l'espace mental (ou conceptuel) puissent être représentées dans l'espace physique par le moyen des VCL afin de décrire les relations spatiales qu'entretiennent les référents du discours. Son argumentation repose sur le fait que, puisque les mains existent en tant qu'entités physiques dans l'espace, les relations spatiales entretenues par les référents qu'elles représentent peuvent être transférées sur elles de manière isomorphique. Cette position, que nous adoptons, permet de considérer que les utilisations spatiales (en ce qu'elles en reproduisent iconiquement les caractéristiques spatiales : forme, taille, etc.) des classificateurs n'ont pas à être analysées morphologiquement.

3.2.3 VCL, verbes lexicaux et créativité lexicale

Les VCL se distinguent des autres verbes de la langue par le fait de contenir un classificateur. Toutefois, certains verbes du lexique, appelés verbes lexicaux, et certains noms sont sémantiquement et formellement très semblables aux VCL. Les VCL se distinguent des noms et des verbes lexicaux de par leur caractère compositionnel. Le sens des VCL est compositionnel, c'est-à-dire qu'il est construit à partir du sens de chacune de leurs parties. Les VCL sont donc « characterized by the highly productive combination of a range of meaningful units denoting figure, ground, motion, location, orientation, direction, manner, aspect, extant, shape, and distribution » (Schembri, 2003, p. 6). Au fil du discours et des besoins, le signeur peut assembler des formes nouvelles à partir de l'inventaire des possibilités offertes pour chacune de ces unités significatives. Ces formes peuvent être tout à fait nouvelles, et n'avoir jamais été utilisées précédemment, mais sont tout à fait compréhensibles et significatives dans le contexte particulier de leur utilisation (Brennan, 1992, Johnston et Schembri, 2007). Si certains de ces signes ne sont utilisés qu'une fois, dans un contexte tellement particulier qu'il est peu fréquent, d'autres peuvent, au fil de leur usage, à travers le processus de lexicalisation, devenir une forme standardisée, conventionnalisée.

Un argument souvent avancé en faveur de la distinction entre les VCL et les verbes lexicaux concerne les origines des éléments du lexique standard. En effet, le processus de lexicalisation a donné lieu à plusieurs noms et verbes lexicaux, qui auraient évolué diachroniquement de VCL à signes standard (Aronoff *et al.*, 2003; Schembri, 2003, Sandler et Lillo-Martin, 2006; Janzen, 2012). Le processus de lexicalisation s'opère quand une forme, au fil de l'usage, acquiert un sens spécifique qui n'est pas prédictible à partir de la forme de ses parties. Une fois lexicalisés, les éléments constitutifs des VCL perdent leur sens distinct, au profit d'un sens plus général (Supalla 1980, Sandler et Lillo-Martin, 2006, Schembri, 2003). Ainsi, les noms et les verbes du lexique standard formés à partir d'un classificateur se distinguent des VCL dans leur façon de signifier. Afin d'illustrer le processus de lexicalisation dont il est question, Sandler et Lillo-Martin (2007) expliquent, à partir d'un exemple tiré d'Aronoff *et al.* (2003), la naissance du nom LIGAMENT de l'ISL, sous conditions de laboratoire, à partir d'un VCL. Les chercheurs ont demandé à des signeurs de décrire les os et la façon dont ils sont attachés aux jointures. Dans la première évocation du

réfèrent « ligament », un signeur a produit une séquence contenant deux VCL simultanés (un sur chaque main) décrivant « un objet mince et long qui s'étend (dans un mouvement en arc sur un plan vertical) en partant du dessus d'un objet rond », suivie d'une séquence décrivant « un objet mince et long qui s'étend (dans un mouvement en arc sur un plan vertical, rejoignant le point atteint à la première séquence) à partir du dessous d'un objet rond rencontre un objet long et mince ». Entre les deux séquences, le signeur fait une longue pause et un contact visuel avec l'interlocuteur, puis un hochement de tête, caractéristiques d'une frontière de constituant. De plus, le signeur effectue les deux séquences devant son visage, bloquant ses yeux, ce qui n'arrive jamais dans les séquences lexicales, selon Sandler et Lillo-Martin (2007, p. 98). Un peu plus tard dans l'expérimentation, les signeurs utilisent une forme dérivée de la première, c'est-à-dire réduite à une forme plus simple, qu'ils glosent LIGAMENT. Même si, selon les auteurs, cette forme n'est pas complètement ni lexicalisée ni conforme aux règles phonotactiques de la langue, elle en respecte la structure prosodique canonique, sans bris rythmique ou d'intonation. La forme du signe ainsi obtenu est aussi beaucoup plus courte et statique, et il est produit dans l'espace neutre. Toutefois, dans le cadre de cette thèse, nous nous limitons à examiner ces éléments en synchronie. Même s'il est tentant d'affirmer que les verbes lexicaux tels que S'ASSEOIR (figure 3.6) et BOIRE (figure 3.7) de la LSQ ont été formés à partir d'un VCL, aucune étude ne l'a encore démontré. Nous évitons donc de postuler une quelconque explication diachronique du phénomène.

Il résulte du processus de lexicalisation que certains noms et verbes du lexique standard sont sémantiquement et formellement très semblables à certaines occurrences de VCL, en particulier certains noms (par exemple BALLON, CRAYON et TABLE) et certains verbes (par exemple, S'ASSEOIR, BOIRE et DONNER) dont la forme est dite standard ou figée⁵⁵ (Brennan, 1992; Dubuisson *et al.*, 1996; Engberg-Pedersen, 1993; Johnston et Schembri, 1999; Lajeunesse, 2001; Slobin *et al.*, 2003; Zwitserlood, 2003; entre autres). En contexte discursif, certaines occurrences de VCL peuvent avoir la même forme que certaines occurrences de ces verbes et noms standards.

⁵⁵ Traduction libre de *frozen signs*.



Figure 3.3 BALLON.



Figure 3.4 CRAYON.

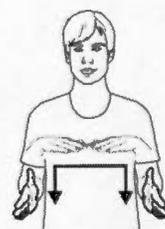


Figure 3.5 TABLE.



Figure 3.6 S'ASSEOIR.



Figure 3.7 BOIRE.



Figure 3.8 DONNER.

À titre d'exemple, le VCL utilisé pour exprimer la localisation d'une entité ronde de taille moyenne pourrait être produit avec la même forme que le nom BALLON (illustré à la figure 3.3 ci-dessus). Toutefois, le nom BALLON ne donne pas d'information sur la taille du ballon. La forme du nom standard BALLON, dont la configuration manuelle est contrainte à la forme / $\bar{5}^c$ /, ne donne aucune indication quant à la taille relative du ballon auquel il réfère. Le nom BALLON exprime plutôt le concept général de ballon. Il en est de même pour le VCL utilisé pour exprimer la manipulation d'une entité mince (par exemple un livre mince, ou une feuille de papier) par un agent et le verbe DONNER (illustré à la figure 3.8 ci-haut) qui peuvent aussi avoir la même forme. Le verbe DONNER ne comporte pas d'information sur la taille ou la forme de l'objet, comme le fait le VCL.

Dans le même ordre d'idées, Johnston et Schembri (2007) donnent l'exemple des signes standards MEET (verbe) et MEETING (nom) de l'Auslan (illustrations), qui contiennent tous les deux la configuration manuelle / l^s / orientée verticalement, correspondant au classificateur entité utilisé pour référer à une personne et son déplacement ou sa localisation. Toutefois, le nom et le verbe standard ont un sens générique, différent de l'emploi des classificateurs référant à une personne debout. En effet, MEET et MEETING peuvent être utilisés pour référer à un rassemblement de plus de deux personnes. L'interprétation du signe standard est

donc plus générale que celle du VCL, et la configuration manuelle n'a pas le sens distinct qu'elle porte dans le VCL. À cause de cela, il est impossible, dans les signes standards, de changer la valeur d'un des constituants structurels sans changer radicalement le sens du signe en entier ou encore obtenir un résultat aberrant.

Alors que dans les VCL la forme du mouvement permet d'exprimer la forme ou la manière du mouvement de l'entité dans le monde réel, dans les verbes lexicaux, le mouvement est contraint à sa forme spécifiée dans le lexique (sa forme de citation⁵⁶) et sa forme est fixe. En effet, il est possible d'identifier une forme de citation pour les signes standards. Certains signes non ancrés, c'est-à-dire qui ont la possibilité d'utiliser l'espace pour marquer les relations qu'ils entretiennent avec les autres signes du discours, ont des valeurs de constituants structurels non spécifiés (lieu d'articulation, orientation), dont la réalisation en contexte dans l'espace dépend de la structure conceptuelle. Par exemple, la forme de citation du signe DONNER est illustrée à la figure 3.8 ci-haut. Elle comprend des spécifications pour la configuration manuelle ($/\bar{B}^e/$), la forme du mouvement (un arc entre les lieux d'articulation entre l'agent et le patient), deux lieux d'articulation (non spécifiés) et l'orientation. La réalisation exacte du mouvement et des lieux d'articulation est dépendante de la représentation des référents arguments du verbe dans l'espace conceptuel. Les figures ci-bas illustrent trois réalisations du verbe DONNER. La première (1-DONNER-3, figure 3.9) exprime le sens « Je donne [quelque chose] à quelqu'un ». Le mouvement du verbe commence sur le lieu d'articulation correspondant à la première personne, situé près de la poitrine du signeur, marquant son agent. Il se termine sur le locus spatial associé au patient, définissant le deuxième lieu d'articulation du verbe. La deuxième (3-DONNER-1, figure 3.10) établit la relation inverse, c'est-à-dire qu'elle signifie « quelqu'un me donne [quelque chose] ». Le lieu d'articulation de départ du verbe identifie le locus spatial correspondant au référent de troisième personne, et le lieu d'articulation final la première personne. De la même façon, la troisième réalisation du verbe DONNER (3-DONNER-3, la figure 3.11)

⁵⁶ La forme de citation d'un signe est la forme la plus simple, produite en isolation (Johnston et Schembri, 1999). Cette forme est généralement obtenue en réponse à la question : « quel est le signe pour... » (Supalla et Newport, 1978). Il s'agit de la forme qui serait listée dans un dictionnaire (toutefois, aucun dictionnaire n'est encore disponible pour la LSQ).

exprime le sens « il lui donne [quelque chose] ». Le premier lieu d'articulation indique l'agent et le second le patient.

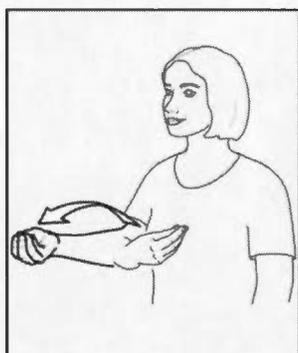


Figure 3.9 1-DONNER-3



Figure 3.10 3-DONNER-1

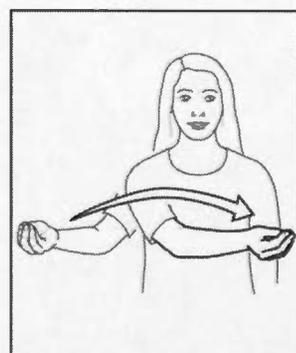


Figure 3.11 3-DONNER-3

En effet, même si le mouvement de l'entité dont on parle qui se déplace dans le monde réel peut varier, la forme du mouvement du verbe standard qui l'exprime sera la même. Dudit (2010) suggère que les verbes lexicaux, par le marquage argumental, représentent certains aspects de la conceptualisation (les participants à l'action), mais ne peuvent y représenter l'action. Par exemple, la forme du verbe standard DONNER en contexte est modifiée pour marquer les arguments du verbe; les lieux d'articulation identifient respectivement l'agent et le patient du verbe. Par contre, le mouvement est contraint à une forme en arc, entre les deux lieux d'articulation. Les VCL utilisent quant à eux l'espace non seulement pour marquer les relations argumentales, mais aussi pour décrire le procès du verbe. Par exemple, un verbe contenant le CL:/V'/ qui exprime le déplacement d'une voiture pourra exprimer la manière du déplacement dans le VCL (par un contour du mouvement en zigzag, par exemple pour exprimer un trajet sinueux).

La possibilité (ou l'impossibilité) d'appliquer l'aspect⁵⁷ constitue aussi un critère de distinction entre les signes standards (les verbes lexicaux) et les VCL. Par exemple, le signe RENCONTRER peut être fléchi pour l'aspect, par exemple pour l'aspect itératif (mouvement

⁵⁷ La distinction entre manière et aspect est établie ainsi par Johnston et Schembri (2007, p. 149) : « manner refers to verb modifications that describes how an action is carried out, while aspect refers to how an action is performed specifically with reference to time ».

oblong, le sens est « rencontrer des gens-générique, à répétition ») ou distributif (répétition du signe sur plusieurs loci, le sens est « rencontrer différentes personnes, à différents lieux »). Par contre, la même modification appliquée au VCLE formé à partir de deux CL:/1^S/ (un sur chaque main) aurait un sens tout à fait incohérent. Dans le premier cas (mouvement oblong), le verbe ne peut être interprété autrement qu'une personne qui se jette sur l'autre. Dans l'autre, l'interprétation est « une personne qui rencontre une autre personne à différents endroits », chaque main étant interprétée comme représentant un même référent spécifique (la même personne).

Nous avons distingué les éléments du lexique standard et les VCL dont la forme est sémantiquement et formellement reliée. La question à savoir comment alors rendre compte de la forme de la configuration manuelle (ou de la configuration manuelle) dans les verbes lexicaux se pose : est-elle morphémique ou non? Deux types de réponses sont proposés. Dans le premier, les auteurs proposent que les signes standards aient un sens global et moins compositionnel dans lequel il est impossible de distinguer des éléments morphémiques sur la base d'une analogie avec le classificateur (Sandler et Lillo-Martin, 2007). Selon cette analyse, les signes standards formés à partir de la lexicalisation des VCL sont donc monomorphémiques. Par exemple, si on prend le signe RENCONTRER, une analyse de ce type implique que la configuration manuelle /1^S/ est tout simplement non porteuse de sens et a une valeur phonémique dans le signe. Dans le second type d'analyse, les chercheurs proposent soit qu'il est possible de distinguer un morphème dont le sens est générique (Slobin *et al.*, 2003) ou encore un morphème qui n'a pas de sens (Brentari et Goldsmith, 1993; Cuxac, 2003). Même si leurs analyses du statut de la configuration manuelle de ces signes divergent, les auteurs susnommés s'entendent pour dire que le sens des noms et des verbes lexicaux formés à partir d'un classificateur se distingue du sens des VCL, dans lequel tous les éléments de structure sont motivés par la situation de communication et sont morphologiquement complexes.

Finalement, ajoutons que les verbes de manière (MARCHER, NAGER, COURIR, etc.) sont souvent confondus avec les VCL. Les verbes de manière expriment une manière de mouvement, mais sans exprimer de trajet, et les éléments ne sont pas compositionnels (Zwitserslood, 2003). Ces verbes ont été décrits avec les VCL dans des constructions servant à

spécifier la manière d'un mouvement dont le VCL exprime le trajet. Par exemple, Supalla (1990) discute des restrictions grammaticales de l'ASL sur la combinaison des morphèmes dans les différents types de verbes de mouvement et identifie des contraintes sur l'expression simultanée de différents aspects simultanés d'un événement. Il montre que l'ASL ne permet pas la représentation simultanée de la manière de déplacement de la figure avec le trajet de la figure (incluant la manière du mouvement tout au long d'un trajet et la direction du trajet). Ces composants doivent plutôt être représentés séquentiellement dans deux verbes distincts, qu'il appelle verbes sériels. Dans ces constructions, Supalla considère que la manière du déplacement apparaît dans le verbe principal et le trajet dans un verbe indépendant, un VCL. L'exemple de la LSQ donné en (48) illustre ces constructions. Les deux verbes distincts (le verbe exprimant la manière et le VCL exprimant le trajet) sont articulés de façon continue, sans bris rythmique. Ils ont le même sujet (*Jean*), et la portée de l'aspect, de la négation et de l'interrogation s'appliquerait aux deux verbes, comme à un tout.

- (48) JEAN(a) 3a-COURIR 3a-[VCLE:/l^s/(a)](x-y)
« Jean se déplace en courant. »

3.2.4 Typologie des classificateurs

De façon générale, les différentes typologies des classificateurs proposées dans la littérature varient en fonction du sens et de la fonction des morphèmes postulés. Schembri (2003), dans une recension des typologies des classificateurs, met en évidence que les chercheurs postulent généralement de deux à sept classes (tableau 3.1). C'est le cas de la LSQ, pour laquelle les travaux les plus importants portant sur la description des VCL de la LSQ (Dubuisson *et al.*, 1996; Lajeunesse, 2001) consistent en une description générale des propriétés sémantiques des classificateurs et plus particulièrement sur les propriétés qui déterminent l'attribution des noms aux différentes classes des classificateurs. Ces travaux sont fortement inspirés de ceux de Supalla (1978, 1982, 1986), pour l'ASL et de Allan (1977), pour les langues athabascanes. Ils sont aussi très différents l'un de l'autre, non seulement en ce qui a trait au nombre de classes (respectivement 4 et 6 classes), mais aussi à la nature de ces classes. Le tableau 3.1 présente la recension, proposée par Schembri (2003, p. 10), du découpage de l'inventaire des

classificateurs de différentes langues des signes, à laquelle nous avons ajouté les descriptions de Dubuisson *et al.* (1996) et Lajeunesse (2001) pour la LSQ.

Tableau 3.1 Les classes de classificateurs (adapté de Schembri (2003, p.10), Dubuisson *et al.* (1996) et Lajeunesse (2001)).

Nombre de classes	Nature des classes	Travaux	Langues
2	<ul style="list-style-type: none"> • Type x d'objet • Objets 	MacDonald (1982)	ASL
	<ul style="list-style-type: none"> • Préhension d'objet de type x • Préhension d'objets 	Johnston (1991) Shepard-Kegl (1985) Wallin (1996) Zwisterlood (1996)	Auslan ASL STS NGT
3	<ul style="list-style-type: none"> • Entité • Préhension 	Schembri (2001, 2003) Schick(1987)	Auslan ASL
	<ul style="list-style-type: none"> • Entités totales • Préhension • Sémantiques • Préhension 	Engberg-Pedersen (1993) Emmorey (2002)	DDL ASL
4	<ul style="list-style-type: none"> • Membres (parties du corps) • Sémantiques • Préhension 	Dubuisson <i>et al.</i> (1996)	LSQ
	<ul style="list-style-type: none"> • Instruments • STF • Sémantiques • Instruments • Corporels • Partie du corps • STF 	Supalla (1986)	ASL
5	<ul style="list-style-type: none"> • Qualité • Préhension • Surface 	Corazza (1990)	LIS
	<ul style="list-style-type: none"> • Descriptif • Périmètre • Traceurs • Instrumentaux • Contact • Localisation • Arrangement • Consistance 	Brennan (1992)	BSL
6	<ul style="list-style-type: none"> • Matérialité • Taille • Forme • Consistance 	Lajeunesse (2001)	LSQ
	<ul style="list-style-type: none"> • Entités totales • Instrumentaux • Profondeur et largeur • Surfaces 	Liddell et Johnson (1987)	ASL
7	<ul style="list-style-type: none"> • Extension • Périmètre • <i>On-surface</i> 		

Il ressort de l'ensemble des catégories présentées dans le tableau que les découpages des inventaires de classificateurs varient beaucoup, même au sein d'une même langue. C'est le cas en ASL, pour laquelle on trouve dans la seule recension présentée au tableau 3.1, cinq classifications différentes de l'inventaire des classificateurs de la langue. De plus, les frontières des catégories proposées ne sont pas toujours claires parce que la majorité des auteurs ne présentent pas beaucoup d'exemples, ne listent pas l'inventaire des possibilités qui entrent dans chaque classe et ne définissent pas non plus les propriétés de chaque catégorie. Ces fortes divergences ont le désavantage de rendre complexes les comparaisons entre les différents travaux au sein d'une même langue, mais aussi entre les différentes langues des signes. De plus, le découpage catégoriel adopté a un impact majeur sur l'interprétation des classificateurs et des structures dans lesquelles ils se trouvent (Zwitserslood, 2012).

3.2.4.1 La classification de Supalla

Le modèle proposé dans les travaux de Supalla (1978, 1982, 1986, 1990), basé sur les travaux d'Allan (1977) sur les langues athabascanes, a été très influent dans la description des VCL des langues des signes, et en particulier dans les descriptions effectuées par Dubuisson *et al.* (1996); Lajeunesse (2001). Il propose une classification des classificateurs de l'ASL en fonction de leur complexité phonologique et de leur sens, ainsi qu'une analyse morphémique des VCL, alors que la tendance était aux modèles analogues, qui considéraient ces structures comme gestuelles et *ad hoc* (par exemple DeMatteo, 1977; Mandel, 1977). Supalla soutient plutôt que, malgré leur grande iconicité, les VCL des langues des signes doivent être considérés comme des verbes de localisation et de mouvement, organisés de façon similaire aux constructions verbales multimorphémiques qu'on trouve dans les langues polysynthétiques. Pour lui (1986, p. 183), les VCL sont constitués d'un nombre fini de morphèmes distincts, qui se combinent de différentes manières :

« The root of the ASL verb of motion or location consists of one of a small number of possible movements, referring to the underlying predicate type (existence, location, or motion) of the noun and, for verbs of motion, one of a small number of movement paths (e.g., linear, arc, or circle). Obligatorily affixed to the movement stem is a set of articulator morphemes, consisting of a hand or other body part, formed into a particular shape and located in a particular place and orientation along the movement path. The handshape is typically the classifier morpheme of the verb

of motion or location (i.e., it marks the classification of the noun as, for example, legged vs. non-legged). The relative locations of the hand and body articulators mark the locative relationships among the central noun (the moving object) and any secondary nouns (the ground objects). »

Supalla décrit cinq classes de classificateurs, soit les classificateurs 1) sémantiques, 2) STF, 3) instruments, 4) corporels et 5) parties du corps.

Les classificateurs sémantiques sont les plus opaques en termes de représentation d'objets. Même s'ils peuvent parfois provenir d'une forme iconique, la classe d'entités à laquelle ils réfèrent est déterminée par l'appartenance à une catégorie sémantique (par exemple, l'appartenance à la classe des humains, peu importe sa position, la classe des véhicules, peu importe leur forme et grosseur, la classe des arbres, peu importe leur forme, la classe des bâtiments, peu importe leur forme, etc.). Comme le mentionne Supalla « While the semantic classifiers may have discernible origins of representing the shape of objects, current usage of the semantic classifier is a single morpheme represented by the entire handshape (1986, p. 190). » Les classificateurs de la LSQ /V[']/, /I^S/, et /V̄[#]/, illustrés aux figures suivantes, sont utilisés pour représenter respectivement la classe des véhicules, la classe des individus se déplaçant debout et la classe des animaux ou encore la classe des personnes du point de vue de leurs jambes pliées.



Figure 3.12 /V[']/⁵⁸.



Figure 3.13 /I^S/.

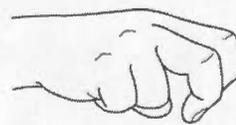


Figure 3.14 /V̄[#]/.

Les STF sont des morphèmes sélectionnés en fonction des propriétés de forme de leur référent. Supalla distingue deux types de STF : les statiques et les dynamiques (qu'il nomme *tracing SASS*). Les STF statiques consistent en une configuration manuelle pour indiquer la taille ou la forme d'une entité. Par exemple, le morphème /F^O/ (figure 3.15) classifie des objets de petite

⁵⁸ Les exemples suivants illustrant les classes de la typologie de Supalla sont issus de la LSQ.

taille ayant un contour rond, comme une pièce de monnaie. Le CL:/ $\bar{5}^c$ / (figure 3.16) qui représente des objets de forme ronde peut être utilisé sur chacune des deux mains pour représenter un gros objet rond (un arbre en boule, par exemple). Dans les STF dynamiques, le classificateur est constitué d'une configuration manuelle, qui dénote une dimension ou un aspect de la structure géométrique de l'entité et d'un mouvement, qui indique la taille et/ou la forme de l'entité. Par exemple, pour représenter l'étendue d'une surface plane, comme une table ou un plancher, le classificateur utilisé est constitué de la configuration manuelle /B'/ (figure 3.17) sur chacune des mains, ainsi que d'un mouvement rectiligne éloignant les deux mains. Pour Supalla, un STF correspond à plus d'un morphème. Ils constituent un groupe d'unités manuelles décomposables qui ont le statut de morphème (les doigts, le pouce, et l'avant-bras sont porteurs de sens). Chacun d'eux représente une dimension ou un aspect de la structure formelle d'un référent.

Figure 3.15 /F^o/.Figure 3.16 / $\bar{5}^c$ /.

Figure 3.17 /B'/.

Dans les classificateurs instrumentaux, la configuration manuelle réfère soit à la main qui tient ou manipule un instrument (*instrumental hand classifiers*, dorénavant morphème *main*), soit à un instrument lui-même, sous l'effet de la manipulation par un participant du discours (*instrumental tool classifier*, dorénavant morphème *outil*). Les formes / \bar{B}^c / et /T''/ (figure 3.18 et figure 3.19) sont des classificateurs instrumentaux du type *main* définis par Supalla. Ils représentent respectivement des objets minces, du point de vue de la forme de la main qui les manipule, par exemple un livre, dans le premier, et une clé, dans le second. Le morphème instrumental *outil* /1^s/ (présenté précédemment à la figure 3.13) classe des objets longs tels qu'un couteau ou un tournevis utilisé comme instruments.

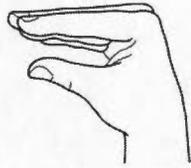


Figure 3.18 /B̄/.



Figure 3.19 /T''/.

Les classificateurs corporels impliquent le mouvement du corps du signeur pour référer au corps ou au mouvement du corps d'un référent animé. Ce type de classificateur correspond plutôt à une représentation mimétique qu'à une représentation visuogéométrique d'une entité. Par exemple, le corps du signeur peut être utilisé en tant que site représentant le corps du référent, comme dans le signe FRAPPER-AU-VISAGE, dans lequel le signeur dirige son poing fermé vers son visage.

Les classificateurs parties du corps se divisent en deux types : les parties du corps STF (*bodyparts SASS*) et les classificateurs de membres (*limbs classifiers*). Dans le premier, deux composantes sont distinguées : la forme de la main représente la forme de la partie du corps à laquelle le nom réfère, à la manière d'un STF, alors que le lieu d'articulation sur le corps, marque l'orientation de la partie du corps en question. Par exemple, le classificateur STF statique représentant une série de lignes parallèles (les doigts de la main tendus) placées sur la bouche du signeur afin de référer aux dents d'un tigre. Dans le second type, les classificateurs de membres, les mains et bras du signeur représentent les membres d'un référent animé (donc les mains et les bras représentent les membres supérieurs, ou encore les membres inférieurs). Ces classificateurs peuvent servir à décrire les pattes d'un animal, par exemple le signeur peut approcher le dos de la main vers sa bouche pour référer à un chat qui se lèche la patte. Ils peuvent aussi servir à exprimer un mouvement des jambes, par exemple, les deux index sont utilisés pour représenter des jambes croisées, ou encore le mouvement des jambes d'une personne qui boite.

3.2.4.2 Critiques et reclassifications

Plusieurs travaux ont été inspirés par la proposition de Supalla (Dubuisson, 1996, pour la LSQ; Hilzenauer et Skant, 2001, pour la DGS; Hong, 2003, pour la KSL; entre autres),

donnant lieu à des descriptions fort semblables des classificateurs. Toutefois, plusieurs modifications et remises en question de la classification de Supalla ont aussi été formulées dans la littérature. Nous en présentons trois, qui constituent des critiques des catégories de classificateurs corporels, instruments et STF (Zwitserslood, 2012), et auxquelles nous ajoutons la prolifération de catégories.

La première critique concerne les classificateurs corporels proposés par Supalla, qui ne sont généralement plus considérés comme tels par la plupart des chercheurs (Zwitserslood, 2012), pour des raisons formelles et fonctionnelles. Au niveau formel, rappelons que ces éléments se distinguent des autres classificateurs décrits par l'auteur en ce que leur forme n'inclut pas de configuration manuelle particulière (l'articulateur impliqué est le corps du signeur). Quoiqu'ils aient été inclus par plusieurs parmi l'inventaire des classificateurs, ils contreviennent à la définition même des classificateurs des langues des signes, qui doivent minimalement être formés d'une configuration manuelle. De plus, au niveau fonctionnel, ces formes sont plutôt considérées comme des structures de représentation corporelle, qui constituent un moyen d'exprimer le changement de référence, plus particulièrement dans le but de rapporter des actions (voir section 2.1.3.2) (Engberg-Pedersen, 1993, Morgan et Woll, 2003; etc.).

Une seconde critique concerne la catégorie de classificateur instrument proposée par Supalla, qui se divise en deux types, soit « *main* » et « *outil* ». La catégorie superordonnée instrument de Supalla regroupe donc ces deux types de classificateurs sur la base de leur fonction instrumentale. Toutefois, ces deux types d'instruments se distinguent du point de vue sémantique et morphosyntaxique. Dans le morphème outil, la forme de la main représente un objet directement. Le classificateur renvoie au sujet du VCL. Par exemple, le CL:/1^S/ (index tendu, illustré à la figure 3.13) est utilisé comme classificateur outil pour classifier un couteau. La forme du classificateur, l'index tendu, renvoie à la forme du référent nominal sujet, le couteau. Dans le morphème main, la forme de la main représente la main de l'agent du verbe qui agit sur l'objet classifié. Elle représente donc des traits de forme de l'objet par le biais de la représentation de la main qui le manipule. Par exemple, le morphème /T''/ classifie des référents nominaux minces, comme une clé, en fonction de la forme de la main qui les manipule. Du point de vue morphosyntaxique, le morphème main classifie l'objet du verbe, la clé. La classification de Supalla, en regroupant les morphèmes main et outil sous la même

catégorie instrument, ne permet pas de rendre compte de cette distinction morphosyntaxique. Les typologies qui tiennent compte du comportement morphosyntaxique des verbes dans lesquels on trouve les classificateurs tendent donc à séparer les morphèmes outils (souvent renommés instruments) et main (renommés préhension).

Une troisième critique vise les STF proposés par Supalla. Ceux-ci se divisent en deux classes : les STF « statiques » et les STF « dynamiques » (ces derniers ont aussi été qualifiés de « périmètres », « traceurs » et « signes contours » dans la littérature (Engberg-Pedersen, 1993 et Zwisterlood, 2003)). Ces deux sous-types de morphèmes ont une structure interne distincte : les STF statiques sont composés d'une configuration manuelle alors que les STF dynamiques sont composés d'une configuration manuelle et d'un mouvement. Dans les STF statiques, la forme du référent est représentée par la configuration manuelle. Dans les STF dynamiques, la configuration manuelle du classificateur ne représente pas le référent à elle seule. Elle spécifie la forme et le contour du référent, mais c'est le mouvement qui est porteur de l'information sur la taille ou la largeur de l'entité⁵⁹. Plusieurs chercheurs tendent à séparer ces deux classes sur la base de ces distinctions structurelle et sémantique (Schembri, 2003, entre autres).

Les typologies des classificateurs des langues des signes distinguent minimalement deux classes (voir l'inventaire des typologies que nous avons présenté au tableau 3.1). Les classifications qui ne distinguent que deux classes (Shepard-Kegl, 1985; MacDonald, 1982; Johnston, 1991; Wallin, 1996; Zwisterlood, 2003; entre autres) les définissent de la façon suivante : la première classe regroupe les morphèmes qui réfèrent à une entité de façon directe, c'est-à-dire que la main représente l'entité. La seconde classe regroupe les morphèmes qui renvoient à une entité de manière indirecte, c'est-à-dire que la main représente la main d'un agent qui manipule une entité. Les travaux qui proposent cette classification bipartite excluent de leur classification les morphèmes STF dynamiques décrits par Supalla. Ils incluent toutefois les STF statiques et les autres classes décrites par Supalla dans la première classe. Zwisterlood (2012, p. 162) invoque deux raisons pour l'exclusion des STF dynamiques de l'ensemble des classificateurs. Premièrement, comme nous l'avons mentionné ci-haut, les STF dynamiques se distinguent des autres types de classificateurs en ce qu'ils expriment avec le

⁵⁹ Dans les autres types de VCL, le mouvement exprime la localisation ou le mouvement d'une entité.

mouvement du VCL, la description visuogéométrique de l'entité. Pour les autres types de VCL, la configuration manuelle seule porte ces informations et le mouvement exprime la localisation et le mouvement d'entités. Deuxièmement, les STF dynamiques dénotent de l'information spécifique et analogique sur la forme des entités et sont beaucoup moins contraints que les autres types de classificateurs. Dans les STF dynamiques, la configuration manuelle et le mouvement comportent plus de degrés de distinctions (traduction libre de *gradient*), c'est-à-dire que l'inventaire des configurations manuelles est plus important et celles-ci permettent une représentation plus exacte de la forme à représenter, que les autres types classificateurs⁶⁰. De plus, pour Zwitserlood, les STF ne remplissent pas la fonction pronominale (*referent-tracking function*), mais spécifient une caractéristique des référents nominaux (à la manière d'un adjectif).

Nous croyons que, même si leur statut de classificateur ne fait pas l'unanimité, les STF dynamiques doivent être considérés dans la typologie des classificateurs afin de déterminer leur statut au sein des systèmes de classification des noms. Comme l'écrit Grinevald (2003, p. 103) :

« [...] although SASS are not classifiers per se and are not always kept in full view of the discussion of classifiers in signed languages, they deserve to be included in the discussion for a more comprehensive comparison of the various nominal classification systems of languages of both modalities. »

Finalement, la dernière critique concerne le grand nombre de catégories proposées par les auteurs, comme c'est le cas pour les typologies de Supalla et de Dubuisson *et al.* Ces classifications imposent de postuler plusieurs morphèmes pour une même configuration manuelle même si les différents sens qu'elle permet de représenter peuvent être unifiés⁶¹. Par exemple, dans les typologies de Supalla et de Dubuisson *et al.*, la forme / $\overline{5}^c$ / serait décrite

⁶⁰ Zwitserlood soulève aussi le fait que les STF dynamiques ne semblent pas entrer dans la formation de verbes. Selon elle, ils semblent être utilisés dans des contextes syntaxiques qui s'apparentent plus au contexte de l'adjectif et ne semblent pas pouvoir être utilisés anaphoriquement. Toutefois, Schembri (2003) souligne que le statut (voire l'existence) de la catégorie *adjectif* en langue des signes (il cite Bergman, 1983, 1986; Johnston, 1989) est à clarifier, et propose d'utiliser la catégorie *verbe* pour inclure les verbes de localisation et de mouvement ainsi que les constructions de type adjectival, telles que les STF (dynamiques).

⁶¹ Ce problème a déjà été abordé en 1.2.1, et l'exemple de la formulation de plusieurs classificateurs pour la configuration manuelle /1^S/y est donné.

comme entrant dans la catégorie des STF quand elle représente la forme d'une balle, dans la catégorie des classificateurs de préhension quand elle représente la manipulation d'une balle, dans la catégorie des classificateurs sémantique quand elle représente une entité de forme massive, et dans la catégorie des instruments quand elle représente une poignée de porte. On se trouve donc avec quatre classificateurs pour une même configuration manuelle qui exprime des sens somme toute très semblables⁶². En effet, dans les quatre emplois présentés de la forme / $\overline{5}^c$ /, le classificateur exprime iconiquement des propriétés de forme d'un référent (de forme ronde). C'est le mouvement du VCL qui semble être l'élément qui distingue tous ces emplois.

3.2.4.3 Vers une nouvelle caractérisation des VCL de la LSQ

Une typologie des classificateurs a été proposée dans les travaux de Schembri (2001, 2003, et poursuivi dans Johnston et Schembri, 2007) pour l'AUSLAN, dans lesquels les classificateurs sont réanalysés et regroupés selon trois types :

- Les classificateurs entités : la main représente une entité (ou une partie d'une entité) directement dans l'espace;
- Les classificateurs de préhension : la main représente la forme de la main qui manipule un objet;
- Les STF (spécificateurs de taille et de forme) : la main représente une caractéristique physique d'un objet et en définit l'extension dans l'espace à l'aide du mouvement.

Cette classification permet de diviser les classificateurs selon les ressemblances qu'entretiennent leur forme et leur sens, la manière avec laquelle ils se combinent avec le mouvement et les lieux d'articulation du verbe, ainsi que leur rôle dans la grammaire. Dans le cadre de cette thèse, nous posons l'hypothèse qu'il y a trois classes de VCL et que celles-ci correspondent aux trois classes décrites par Schembri (2001, 2003) (entité, préhension et STF).

La première classe, les classificateurs entités, représente des catégories d'entités sur la base d'une de leurs caractéristiques visuogéométrique ou sémantique (par exemple objet long et mince, véhicule, etc.). Ils réfèrent de façon directe et globale à une entité en ce que la main représente le référent dans l'espace. Ils représentent l'entité au complet dans l'espace, même si

⁶² Un exemple semblable avec le CL:/1^S/ a été donné en 1.2.1.

dans les faits, ils ne peuvent en représenter iconiquement qu'une partie, par exemple une surface plate pour une table. Dans cette catégorie sont inclus les classificateurs sémantiques, les STF « statiques », les instruments outils et les parties du corps qu'on trouve dans la description de Supalla (1986). Les classificateurs entités se trouvent dans des verbes qui expriment le mouvement et la localisation d'entités; ces verbes sont intransitifs et le classificateur représente le sujet. À titre d'exemple, la phrase présentée en (49) contient un verbe qui contient le classificateur entité /V'/, utilisé pour référer à la classe sémantique des véhicules sur roues. Ce verbe exprime le déplacement de la voiture; son mouvement définit un trajet entre les loci *x* et *y*, associés aux noms TRAVAIL et HÔPITAL.

(49)

MD : MAISON(b) [VCLE:/ \bar{S}^c /(b)](y)
2M : TRAVAIL(ax)

MD : MARIE(c)
[VCLE:/V'/(d)](y-x)
2M : AUTO(d)
« Marie est allée de la maison au travail en voiture. »

De plus, la phrase (49) contient une occurrence du verbe contenant le classificateur entité / \bar{S}^c / (reproduit à la figure 3.20). Ce classificateur représente des entités massives dans une échelle restreinte, souvent des bâtiments envisagés dans le cadre d'une description topographique de l'espace à vol d'oiseau. Dans cette occurrence, le verbe exprime la localisation d'une maison.



Figure 3.20 / \bar{S}^c /.

Dans la phrase (50), les noms HOMME et FEMME sont classifiés par le classificateur entité /1^S/ utilisé pour classifier les référents de forme allongée, comme des objets longs et minces et les êtres humains debout. Dans cette phrase, les VCL expriment la localisation dans l'espace des entités hommes et femmes l'une par rapport à l'autre. Le signeur produit d'abord le nom

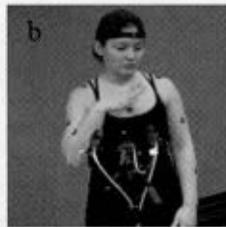
FEMME, suivi d'un VCL exprimant la localisation d'un individu debout à gauche de l'espace, puis le nom MONSIEUR suivi d'un VCL exprimant la localisation d'un individu debout à droite de l'espace. La phrase présentée en (51) est pratiquement identique à la phrase (50), à la différence près que les deux classificateurs expriment une posture différente; en (51) ils expriment que les deux personnes sont assises (CL:/ \bar{V}^s / est utilisé pour référer à des personnes assises ou encore des animaux se déplaçant à quatre pattes), alors qu'en (50), ils expriment qu'elles sont debout.

(50) MONSIEUR(a) 3a-[VCLE:/1^s/(a)](x)/ FEMME(b) 3b-[VCLE:/1^s/(b)](y)
« Il y a un homme à gauche et une femme à droite. »

(51)



MONSIEUR(a)



CHAUVE(a)



3a-[VCLE:/ \bar{V}^s /(a)](x)



FILLE(b)



3b-[VCLE:/ \bar{V}^s /(b)](y)

« L'homme est assis ici, la femme est assise là. »

Les classificateurs de préhension de la deuxième classe correspondent, dans le modèle de Supalla (1978, 1984), aux classificateurs instruments *mains*, dans lesquels la configuration

manuelle représente un objet à travers la préhension d'un agent qui le manipule⁶³. La configuration manuelle donne donc des indices sur la forme de la main qui tient l'objet (par exemple tenir un objet du bout des doigts vs tenir le même objet dans le creux de la main avec toute la main) en plus de donner certains indices de forme de l'entité classifiée. Le classificateur de préhension se trouve dans les verbes qui expriment la manipulation d'entité, en mouvement ou statique. Ces verbes sont transitifs. Dans la phrase (52), le premier classificateur de préhension /A^S/, renvoie à la préhension de la poignée du réfrigérateur par l'agent. Le mouvement du verbe renvoie au mouvement que l'agent effectue pour ouvrir le réfrigérateur. Le second CL:/B̄^c/ renvoie à la préhension du carton de lait. Comme pour le premier, le mouvement du second VCL renvoie au mouvement de l'agent qui manipule le carton de lait.

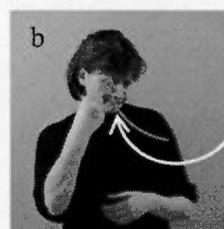
(52)



RÉFRIGÉRATEUR(ax)



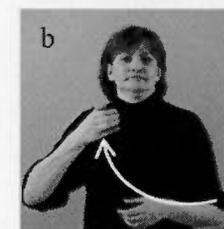
1-[VCLP:/A^S/(a)](x-z) /



LAIT(b)



1-[VCLP:/B̄^c/(b)](x-1)



« J'ouvre le réfrigérateur et je prends le carton de lait. »

⁶³ Schembri inclut dans cette catégorie certains classificateurs instruments décrits par Supalla (1982, 1986), sur la base du fait qu'ils représentent la manipulation d'une entité ou la façon dont une entité interagit avec une autre. Par exemple, la forme /I^S/ peut être utilisée pour référer à un tournevis. Toutefois, nous considérons que les classificateurs instruments doivent être analysés comme des entités, puisque le mouvement qui est représenté par le VCL est celui de l'instrument lui-même, et non celui de l'agent manipulateur, même s'il est induit par ce dernier. Il en résulte que dans la classification de Schembri, les classificateurs de préhension n'incluent pas toujours la représentation d'un agent.

Les STF, la troisième classe proposée par Schembri (2003), servent à spécifier la forme et la taille d'une entité. Cette catégorie n'inclut que les STF « dynamiques » proposés par Supalla (1986). Ils se distinguent des autres classificateurs en ce que la configuration manuelle n'exprime pas seule la forme et la taille d'une entité : elle spécifie plutôt un aspect de forme du référent, et doit se combiner à un mouvement porteur de l'information sur l'extension du référent dans l'espace, soit le contour, la taille ou la largeur du référent. Les STF se trouvent dans des verbes de description visuo-géométrique, qui sont intransitifs et représentent le sujet du verbe. Dans l'exemple présenté en (53), la signeure décrit la forme d'une poupée de bois à l'aide de trois VCL. Dans le premier (illustré dans les trois premières cases) ainsi que dans le dernier VCL (les deux dernières cases), qui sont des STF, le mouvement des mains ne renvoie pas au mouvement du référent dans l'espace, mais exprime des aspects de sa forme (le VCL illustré à la quatrième case appartient à la catégorie des entités et indique le diamètre de la partie du cou de la poupée)⁶⁴.

(53)



[VCLS:/B'/(a)](X)



[VCLE:/F⁰/(a)](X)



[VCLS:/B'/(a)](X)



« C'est un objet comme ça, arrondi et plus petit vers le haut. »

⁶⁴ Cet énoncé a été obtenu en réponse à la question : « Qu'y a-t-il dans la boîte? ». La réponse de la signeure ne contient aucun nom. Elle utilise une série de VCL pour identifier la poupée qui se trouve dans le sac cadeau. Elle est tirée d'une partie du corpus Marqspat qui ne fait pas partie des données que nous analysons dans le cadre de cette thèse.

La typologie des classificateurs selon trois classes a le net avantage d'être plus près de la nature des VCL et permet une comparaison plus facile avec les études récentes effectuées dans les autres langues des signes. Toutefois, la classification, telle que proposée, implique malgré tout le problème de la prolifération des morphèmes, que nous avons soulevé pour les typologies comme critique à celle de Supalla et Dubuisson *et al.* en 1.1 et 3.2.4.2. En effet, la classification impose de postuler que certaines configurations manuelles se trouvent dans plus d'une des trois classes de classificateurs. Par exemple, selon la classification, la configuration manuelle /B'/, illustrée à l'exemple (54), serait analysée comme donnant lieu à trois classificateurs distincts (Schembri, 2003) : /B'/ constituerait un classificateur entité employé pour représenter une entité mince en (a), un classificateur de préhension employé pour représenter une entité plate manipulée par la paume de la main en (b, main gauche) et un classificateur STF employé pour représenter une entité ayant une forme pyramidale et un certain volume en (c, les deux mains).

(54)



MD :

2M :

MG :

3a-[VCLE:/B'/(a)](x-y)

« (La fille) se déplace
avec un livre dans les
mains. »

3a-[VCLP:/B'/(a)](x)

« Il frappe [à la porte] en
tenant un CV dans ses
mains. »

[VCLS:/B'/(a)](X)

« Il y a un tas de sable. »

Toutefois, les trois formes présentées en (54) ne permettent pas à elles seules de déterminer le type de représentation du référent faite par le verbe. En effet, la configuration manuelle représente-t-elle une entité directement, la manipulation d'une entité par un agent ou encore les propriétés visuogéométriques d'une entité? Schembri (2001) explique que cela est dû à une forte interdépendance entre le mouvement, à valeur prédicative, et la configuration manuelle classificatrice : « The exact role of the hand configuration [(et donc sa classification)] depends on the interpretation of the polycomponential verb as a whole (112) ». Les trois formes ont la

même dénotation, dérivable des propriétés de forme de la configuration manuelle (les entités dénotées ont la propriété d'être minces et plates). Ce sont les caractéristiques du mouvement ainsi que le contexte qui déterminent le type de VCL, de même que le type de représentation de l'entité (représente un objet directement ou indirectement). À la différence des modèles qui considèrent que ces formes constituent trois classificateurs appartenant à des catégories distinctes, nous proposons qu'elles ne constituent qu'un seul et même classificateur, monosémique, dont le sens repose sur le potentiel iconique et évocateur des caractéristiques visuogestuelles de la configuration manuelle.

Nous proposons donc qu'il n'y ait pas lieu de postuler des morphèmes distincts pour la forme /B'/ présentés plus haut. Dans le même esprit, le CL:/ $\bar{5}$ */ peut représenter un objet mince et plat dans un VCLE ou un VCLS, ou encore la forme de la main qui manipule un objet mince et plat dans un VCLP. À priori, les mêmes configurations manuelles doivent donc pouvoir apparaître dans les trois types de VCL, comme c'est le cas dans les langues orales (voir section 3.1.2).

Cette discussion nous amène à formuler notre hypothèse de la définition du VCL. Nous proposons que les VCL sont des éléments dont la structure est minimalement bipartite, c'est-à-dire qu'elle contient minimalement un mouvement primaire (un mouvement qui définit un ou deux lieux d'articulation) et un classificateur (une configuration manuelle), auxquels peuvent s'ajouter des mouvements secondaires porteurs d'informations telles que le trajet, la manière, l'orientation, etc. La catégorie du VCL, et du même coup, le type de représentation du référent du classificateur, sont déterminés par les caractéristiques du mouvement en contexte discursif. Dans les VCLE, la position ou mouvement des mains dans l'espace des signes encode la localisation ou le mouvement des référents de l'événement spatial, représenté dans la perspective de l'observateur. Rappelons de la section 2.1.3.2 que dans la perspective de l'observateur, l'événement est représenté d'un point de vue externe au signeur, dans l'espace devant lui. Les représentations spatiales y sont généralement représentées à une échelle réduite. De plus, la représentation de la localisation ou du mouvement du référent est effectuée sur l'axe latéral (voir figure 2.6a)). Dans les VCLP, le mouvement représente le mouvement de la manipulation d'une entité par un agent, dont le classificateur représente les caractéristiques de la main. Les VCLP représentent le mouvement dans la perspective du

protagoniste, la situation spatiale est donc représentée du point de vue du signeur, à une échelle réelle, et elle inclut le corps du signeur. Le mouvement du signe est alors orienté sur l'axe sagittal (voir figure 2.6 b)). Finalement, dans les VCLS, le mouvement exprime la description visuogéométrique et l'extension d'un référent dans l'espace. Dans ces verbes, le mouvement des mains dans l'espace encode la forme et la localisation d'un référent, dans la perspective de l'observateur. La représentation de la localisation ou du mouvement du référent se fait donc sur l'axe latéral (voir figure 2.6 a)). Le tableau 3.2 présente ces caractéristiques distinctives du mouvement des trois types de VCL.

Tableau 3.2 Types de classificateurs : distinctions.

	Entité	Préhension	STF
Type de représentation du référent	Directe	Indirecte	Directe
Statut du mouvement	Exprime le mouvement ou la localisation de l'entité	Exprime le mouvement ou la localisation de l'entité	Participe à la description visuogéométrique de l'entité
Représentation de la localisation ou du mouvement d'un référent	Sur l'axe latéral	Sur l'axe sagittal	Sur l'axe latéral
Type de perspective et caractéristiques de la transposition de l'événement spatial dans l'espace	Perspective de l'observateur <ul style="list-style-type: none"> • Point de vue externe sur l'événement • En face du signeur • Taille réduite 	Perspective du protagoniste <ul style="list-style-type: none"> • Point de vue interne sur l'événement • Inclus le corps du signeur • Taille réelle 	Perspective de l'observateur <ul style="list-style-type: none"> • Point de vue externe sur l'événement • En face du signeur • Taille réduite

Dans le cadre de cette thèse, nous proposons, à partir de la description de données de la LSQ, de vérifier l'hypothèse de la classification tripartite (VCLE, VCLP et VCLS) en l'appliquant à notre analyse afin de distinguer morphosyntaxiquement et sémantiquement les différents types de VCL et ainsi, de la confronter à nos données. De plus, nous proposons d'effectuer une réanalyse de la forme et du sens des emplois des VCL à la lumière de cette nouvelle classification (objectif 1). Cela nous permettra de vérifier notre hypothèse de la définition des VCL et ultimement de formuler une proposition unifiante de la caractérisation des VCL de la LSQ (objectif 2).

3.2.5 Le marquage argumental des VCL et la typologie verbale

Le grand nombre d'articulateurs en jeu dans les langues des signes, ainsi que la possibilité d'utiliser l'espace permettent l'articulation simultanée d'information morphologique lors de la réalisation de l'accord verbal (Parisot, 2003)⁶⁵. Les possibilités d'accord pour les verbes sont l'articulation simultanée, l'articulation séquentielle ou la combinaison de ces deux dernières options.

La classification utilisée pour les verbes de la LSQ est basée sur des propriétés de la structure phonologique des verbes et de leur impact sur le marquage argumental (Parisot, 2003). Trois types de verbes sont distingués selon les possibilités d'accord séquentielles ou simultanées de leur forme lexicale (hors contexte morphosyntaxique). Les verbes souples et semi-rigides sont des verbes dont la forme phonologique peut être modifiée simultanément pour marquer l'accord. Les verbes souples possèdent plusieurs constituants structurels modifiables alors que les verbes semi-rigides n'en possèdent qu'un. Les verbes rigides regroupent quant à eux les verbes dont la forme phonologique n'est pas modifiable. Ces verbes sont dits ancrés puisqu'articulés sur le corps du signeur et ils ne peuvent pas être déplacés dans l'espace pour marquer leur argument. Quand la forme phonologique d'un verbe ne permet pas le marquage argumental manuel simultané, le marquage peut alors être réalisé à l'aide d'un POINTÉ localisé⁶⁶ ou d'un comportement non manuel simultané (regard ou tronc), s'il y a lieu de le faire (ambiguïté thématique, mise en focus, etc.). Les verbes dont la forme est semi-rigide ou rigide utilisent ces dernières marques. La classification, présentée en (55), permet donc de prédire de quelle façon se réalise le marquage argumental manuel simultané en fonction du groupe verbal.

⁶⁵ Voir section 2.2.1 pour la description des moyens d'exprimer les relations qu'entretiennent les éléments d'une phrase dans les langues.

⁶⁶ Un pronom faible est toujours lié au verbe par le rythme du mouvement prosodique (même ampleur, même vitesse, pas de répétition additionnelle ou de tenue sur le premier élément de la suite) et par un comportement non manuel non distinct de celui du verbe. À l'inverse, un pronom fort est séparé phonologiquement et prosodiquement du verbe, soit par une modification de l'ampleur ou de la vitesse du mouvement, soit par une tenue ou une répétition non contenue dans la forme de citation. Il comporte aussi son propre comportement non manuel distinct (Parisot, 2003).

(55) Classification phonologique des verbes de la LSQ (Parisot, 2003, p. 114) :

- Groupe 1 (forme souple) : comportent plusieurs constituants structurels manuels modifiables (accord simultané);
- Groupe 2 (forme semi-rigide) : comportent un seul constituant structurel manuel modifiable (accord simultané et séquentiel);
- Groupe 3 (forme rigide) : la forme phonologique ne permet de modifier aucun constituant structurel manuel (accord séquentiel).

Les verbes dont la forme est souple comportent plusieurs constituants structurels pouvant être modifiés pour effectuer le marquage argumental. Les constituants structurels de ces verbes qui peuvent subir une modification sont le lieu d'articulation (qui permet la localisation directe) et l'orientation. Les verbes DONNER et FILMER, présentés en (56) et (57) sont des verbes souples. Le verbe DONNER comporte deux lieux d'articulation modifiables. Dans la phrase (56), le mouvement du verbe a pour point de départ le locus y et pour point d'arrivée le locus x , marquant respectivement les arguments agent et patient du verbe. Le verbe FILMER comporte deux lieux d'articulation et une orientation modifiables. Dans la phrase (57), le verbe FILMER est signé directement sur le locus y et la paume de la main est orientée en direction du locus X , marquant ainsi l'accord du verbe avec son agent et son patient.

(56) PIERRE(ax) Julie(by) **3b-DONNER-3a(y-x)**
« Julie donne [quelque chose] à Pierre. »

(57) GARÇON(a) PTÉ6(Xa) KIM(yb) **3b-FILMER-6a(yb-Xa)**
« Kim filme les garçons. »

Les verbes à forme rigide ne comportent aucun constituant structurel modifiable. Ces verbes sont ancrés, leur forme dans le discours est donc toujours identique à celle de leur forme de citation. Le verbe AIMER en (58) est produit tel que dans sa forme de citation, c'est-à-dire ancré sur la poitrine du signeur. Pour marquer l'accord, on doit recourir à l'utilisation de POINTÉS. En (58), les deux POINTÉ clitics postverbaux réutilisent ensuite les loci x et y , marquant ainsi respectivement les arguments agent et patient du verbe.

(58) PAUL(xa) MARIE(yb) **3b-AIMER PTÉ3(xa) PTÉ3(yb)**
« Paul aime Marie. »

Les verbes dont la forme est semi-rigide ne comportent qu'un seul constituant structurel modifiable, le lieu d'articulation. La forme phonologique du verbe ne permet donc que de

marquer un argument. Si le rôle d'un deuxième argument doit être désambiguïsé, en particulier lorsqu'on désire marquer deux arguments animés, le signeur a alors recours à l'utilisation d'un POINTÉ. Les verbes TRAVAILLER et VOULOIR présentés en (59) et (60) sont semi-rigides. Le premier est localisé directement sur le locus préalablement assigné à son argument locatif, le nom RESTAURANT et le second est localisé directement sur le locus de son agent, préalablement assigné au signe AUTO. Dans la phrase (60), le deuxième argument du verbe VOULOIR, le thème, est marqué par l'utilisation d'un POINTÉ dirigé vers le locus *x*.

- (59) CUISINIER(a) 3a-ÊTRE-FATIGUÉ / TOUTE-LA-JOURNÉE RESTAURANT(Rxa)
3a-TRAVAILLER(x)
 « Le cuisinier est fatigué, il a travaillé toute la journée au restaurant. »
- (60) BELLE(a) AUTO(a) PTÉ3(xa) MARIE(yb) **3b-VOULOIR(yb) POINTÉ(xa)**
 « Marie veut cette belle voiture. »

Les moyens non manuels d'accord verbal (la direction du regard et l'inclinaison de l'épaule ou la rotation de la partie supérieure du tronc vers le locus avec lequel le verbe entre en relation) peuvent apparaître avec les trois groupes de verbes. Ils peuvent être simultanés aux moyens manuels, ou encore employés seuls quand ces derniers sont omis ou quand la forme phonologique du verbe ne permet pas la localisation directe (Parisot, 2003). Quand ils apparaissent seuls dans un contexte où deux arguments doivent être marqués, la direction du regard marque toujours l'accord du verbe avec le patient alors que l'inclinaison latérale de l'épaule et l'inclinaison du tronc marquent l'accord avec l'agent, comme en (61). En combinaison avec les moyens manuels, leur rôle est de mettre l'emphase sur un argument.

- (61) SECRÉTAIRE(ax)(Ex) GÉRANT(b) **3b-AIMER-3a(Ex, Ry)**
 « Le gérant aime la secrétaire. » (Exemple tiré de Parisot, 2003, p. 145)

Si toutefois la structure sémantique du verbe comporte deux arguments, et sa forme phonologique ne permet le marquage simultané d'un seul, lequel sera alors sélectionné? Parisot (2003) a proposé que l'accord a lieu si il y a ambiguïté sémantique ou encore s'il y a saillance d'un argument (la mise en évidence d'un élément par rapport à un autre dans l'événement exprimé). Le choix de marquer ou non l'accord est donc déterminé par des facteurs sémantiques et pragmatiques. Selon Parisot, marquer morphologiquement, de façon manuelle ou non manuelle, le lien qu'un actant entretient avec le verbe exprime une saillance de cet actant par rapport à l'événement. En effet, les fonctions du marquage argumental sont

d'identifier un élément et d'établir une relation entre le verbe et cet élément. En LSQ, il semble que cette relation soit établie en fonction de la saillance attribuée à un argument. Dans l'exemple (62) le verbe RÉPARER marque son accord par la modification de son lieu d'articulation en fonction du locus préalablement attribué à l'agent (COUSIN). Cependant, il est aussi possible de situer le verbe sur le locus préalablement attribué au thème (MOTO), comme en (62). Le thème est alors plus saillant, et peut, dépendant de la valeur attribuée à l'espace (syntaxique ou topographique) avoir une valeur emphatique (celle moto là) ou encore locative (cette moto qui est là). Comme le dit Parisot (2003, p. 153-154) : « Une explication en fonction de la saillance nous permet non seulement de prévoir quel argument sera lié au verbe dans l'accord, mais aussi d'expliquer pourquoi cette relation existe tantôt entre un verbe et un thème et tantôt entre un verbe et un agent ».

(62) COUSIN(a) APP.3(ax) MOTO(b) **3a-RÉPARER(x)(Rx)**
« Son cousin répare une moto ». Parisot (2003, p. 153)

(63) COUSIN(a) APP.3(ax) MOTO(by) **3a-RÉPARER(y)(Rx)**
« Je répare cette moto là. » Parisot (2003, p. 153)

S'il n'y a ni ambiguïté sémantique en regard du rôle des arguments, ni saillance à exprimer, le marquage argumental n'est pas obligatoire en LSQ. Une proposition qui ne contient qu'un argument, ou encore une proposition à plusieurs arguments pour laquelle le contexte est assez clair pour désambiguïser le rôle des arguments peut ne pas marquer ses arguments. Dans l'exemple (64), qui ne contient qu'un argument animé, le verbe ne porte pas de marque argumentale.

(64) PIZZA(a) MARIE(bx) **3b-AIMER-3a**
« Marie aime la pizza. »

Selon Parisot, les VCL peuvent se trouver dans les trois classes verbales, dépendant du type de modification qu'ils peuvent subir afin de marquer leurs arguments. Cependant, les VCL sont généralement présentés comme étant toujours situés dans l'espace au moyen de la localisation directe, comme en fait état la description faite dans la littérature (entre autres Supalla, 1982, 1986; Schembri, 2001; Engberg-Pedersen, 1993; Wallin, 1996, 2000; Tang, 2003). La question à savoir si les VCL peuvent être utilisés sans être situés dans l'espace (c'est-à-dire sans aucune modification de la forme phonologique afin de marquer un argument) n'a pas été abordée pour la LSQ. S'il s'avérait que les VCL de la LSQ sont toujours situés dans l'espace

au moyen de la localisation directe, il en découlerait que 1) leur forme doit comporter au moins un constituant structurel modifiable et 2) l'accord de ces verbes, minimalement avec un lieu d'articulation, est obligatoire, à la différence des autres verbes pour lesquels il est optionnel s'il n'y a ni ambiguïté ni marquage de la saillance. Cela impliquerait donc d'une part, d'exclure la possibilité de trouver des VCL dans le groupe 1 (qui ne peuvent marquer l'accord) et d'autre part, de considérer les VCL comme un groupe de verbe distinct ayant la particularité de devoir marquer l'accord en tout temps.

La présentation des différentes classifications des verbes des langues des signes et des problèmes qu'elles soulèvent nous amène à poser, pour la LSQ, la question suivante (65) :

- (65) La classification verbale qui prévaut pour la LSQ (Parisot, 2003) permet-elle de rendre compte du fonctionnement du système des VCL?

Afin de répondre à cette question, et considérant le fait qu'aucune étude n'a encore porté spécifiquement sur la description du marquage argumental, en contexte discursif, des VCL de la LSQ, nous posons les questions suivantes :

- (66) Les VCL de la LSQ sont-ils toujours situés dans l'espace afin d'indiquer un accord avec des arguments?
- (67) Par quels moyens d'association spatiale (manuels et non manuels) les VCL indiquent-ils cette relation d'accord?
- (68) Le marquage spatial argumental des VCL se distingue-t-il de celui des verbes lexicaux de la LSQ?

Les réponses aux questions (65) à (68) nous permettront de déterminer s'il est possible d'intégrer les VCL dans les trois groupes verbaux existants proposés par Parisot (2003).

3.2.6 La distribution des VCL

Afin de discuter de la distribution des VCL, il convient de soulever deux difficultés qui se présentent quand on aborde les questions relatives à l'ordre des mots et des constituants et à la structure de la proposition. Premièrement, l'hétérogénéité des corpus et méthodes utilisés dans le traitement de l'ordre syntaxique rendent difficile une analyse comparative entre les langues (Johnston *et al.*, 2007). En effet, plusieurs études se basent sur des phrases isolées, analysées hors contexte. Les travaux récents tendent toutefois à analyser des productions discursives

étouffées, et considèrent les propositions dans leur contexte d'énonciation. Cela nous amène au deuxième problème, soit la notion même de proposition et sa segmentation (Crasborn, 2008; Tang et Lau, 2012). En effet, dans les langues des signes (comme dans les langues orales, d'ailleurs) les critères et catégories traditionnels utilisés pour la segmentation des propositions sont établis à partir de données orales ou écrites (c'est le cas notamment de la définition de la proposition simple, de la subordonnée, de la relative) qui se transposent difficilement au contexte spatial qu'on trouve dans les langues des signes (Ormel et Crasborn, 2012). Afin de résoudre le problème, les chercheurs utilisent la présence d'indices manuels et non manuels basés sur des critères prosodiques afin d'identifier des frontières propositionnelles en contexte discursif (entre autres le battement de paupières, le changement de direction du regard, le changement de direction du tronc et le changement de rythme de production (Hodge *et al.*, 2011), le haussement des sourcils et l'intonation (Wilbur, 1994)). Toutefois, les travaux effectués jusqu'à maintenant sur les indices non manuels permettant la segmentation des propositions se sont surtout intéressés aux formes et aux fonctions que les propositions entretiennent entre elles, par exemple dans le cas d'une proposition complexe incluant une subordonnée (Hodge, 2013). En effet, les travaux portant sur l'identification des frontières de phrases dans les langues des signes portent davantage sur les unités propositionnelles isolées que sur celles produites en contexte d'énonciation. Les difficultés engendrées par le problème de la segmentation des propositions et les moyens par lesquels nous y avons remédié pour aux fins de notre analyse sont présentés plus en détail à la section 4.2.1.2.

3.2.6.1 La structure des propositions à classificateur et l'ordre des signes

Les langues des signes comportent des différences sur le plan structurel, notamment en ce qui a trait à l'ordre des signes/mots décrit pour chacune des langues. Dans les travaux sur les langues des signes, deux grandes approches s'opposent, soit les descriptions typologiques et formelles, suivant la classification des langues orales, et les analyses explicatives, vérifiant des propositions théoriques fonctionnelles. Du point de vue formel, les recherches sur l'ordre des mots sont fortement influencées par les travaux de Greenberg (1963), pour les langues orales, dans lesquels il propose que les ordres VSO, SOV et SVO sont des préférences⁶⁷. Ces

⁶⁷ Les ordres VOS, OSV et OVS sont très rares ou impossibles, et ne sont donc pas considérés.

universaux visent à établir une typologie de l'ordre des mots référant aux ordres de base, déterminés, selon Dryer (1997), en fonction de trois critères : l'ordre le plus fréquent, l'ordre avec le moins de restriction distributionnelle en contexte discursif et l'ordre apparaissant en contexte de neutralité pragmatique. En fonction de ces critères, chaque langue a son ordre de base particulier. Les typologies formelles en langues des signes présentent, tout comme ces dernières, l'ordre syntaxique comme une relation entre les constituants sujet, objet et verbe (Hodge, 2013). Les ordres les plus fréquents rapportés dans les études formelles sur les langues des signes présentent premièrement SVO, puis OSV et ensuite SOV.

Les propositions de classification formelles sont contestées par les approches fonctionnalistes parce qu'elles ne permettent pas de rendre compte de la sensibilité de l'ordre aux relations syntaxiques, aux caractéristiques sémantiques et aux fonctions du discours (Massone et Curiel, 2004). De plus, il n'est pas clair que l'ordre des signes a un rôle fonctionnel dans les langues des signes. Certains linguistes proposent que l'ordre des signes soit une stratégie grammaticale importante (de Quadros et Lillo-Martin, 2010; Kimmelman, 2012), alors que d'autres sont plus nuancés, mais proposent quand même un ordre de base dans leur langue des signes (Massone et Curiel, 2004). De façon générale, un ordre de base est postulé, sauf dans les cas où la modalité semble déterminer une construction particulière (par exemple dans une construction locative ou une construction comprenant un VCL, voir entre autres Johnston et Schembri, 2007; Kimmelman, 2012; Luna, 2016)⁶⁸.

Par ailleurs, d'autres auteurs réfutent le caractère fonctionnel de l'ordre des constituants, soit parce que l'ordre des constituants semble libre, ou parce qu'il semble pouvoir être expliqué par d'autres facteurs. On trouve parmi ces auteurs Bouchard et Dubuisson (1995) et Bouchard *et al.* (1999) pour la LSQ, ainsi que Engberg-Pedersen (2002a) et Jantunen (2008) pour d'autres langues des signes. Dans cette sous-section, nous présentons les travaux ayant porté sur l'ordre des signes en LSQ et montrons qu'il peut être expliqué sans avoir recours à postuler un ordre fixe, fonctionnel.

⁶⁸ L'ordre des signes dans les propositions contenant un classificateur est abordé en 3.2.6.2.

Dans les travaux portant sur l'ordre des signes de la LSQ, Bouchard et Dubuisson (1995), Bouchard (1996), Bouchard *et al.* (1999) ont montré que l'ordre temporel des signes de la phrase en LSQ est flexible et que cette flexibilité est attribuable à des facteurs conceptuels et articulatoires découlant des propriétés logiquement antérieures au langage. Bouchard *et al.* (1999) ont montré, à partir de la description de 144 propositions élicitées contenant deux arguments animés (sujet et objet), que les quatre patrons distincts suivants étaient possibles :

- OSV (54 %);
- SOV (40 %);
- SVO (3 %);
- OVS (1 %).

Les données montrent que le verbe est rarement dans la première position et que les éléments de la proposition respectent le plus souvent le patron argument(s)-verbe.

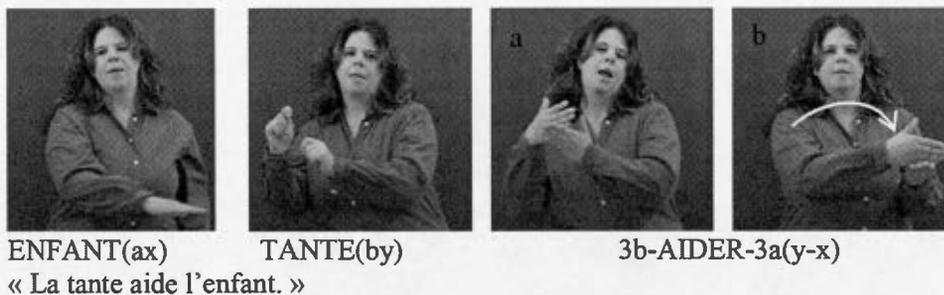
Afin d'expliquer ces résultats, les auteurs proposent le principe de cohérence conceptuelle, selon lequel l'ordonnancement des signes dans la proposition respecte le plus souvent la structure site-cible, qui consiste en l'établissement 1) des éléments stables, constituant un point de référence à partir duquel s'établit la relation (le site de la relation), et 2) de l'élément mis en relation ou porteur de la relation (la cible de la relation) (Bouchard *et al.*, 1999). Ce principe organisateur s'étend à tous les types de constructions grammaticales de la langue (le possesseur est produit avant le possédé, le contenant avant le contenu, la source avant le but, le nom avant l'adjectif et l'argument avant le verbe, etc.).

Afin de rendre compte des ordres SVO et OVS, Bouchard *et al.* (1999) ont proposé que l'économie articulatoire soit responsable de cette variation. Pour être le plus économique possible du point de vue articulatoire, des signes partageant des traits phonologiques ou reliés morphosyntaxiquement sont signés de manière contiguë dans la phrase. Des transitions découlant de la proximité de quatre types de constituants structurels identifiés, soit entre deux configurations manuelles, lieux d'articulation, mouvements ou encore arrangements manuels.

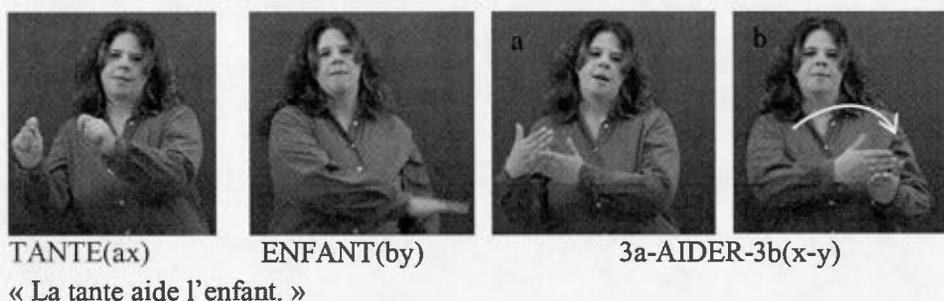
Les phrases dont l'ordre des signes satisfait le principe d'économie articulatoire sont préférées à celles dont les signes sont ordonnés strictement par les principes d'organisation conceptuelle. Par exemple, les phrases (69) et (70) contiennent les mêmes éléments lexicaux (TANTE,

ENFANT et AIDER), mais dans un ordre différent (respectivement OSV et SOV), ont le même sens et sont toutes deux tout à fait grammaticales.

(69)



(70)



Cette variation est possible parce que les relations entre les éléments de la phrase signée sont avant tout établies dans la langue par les correspondances spatiales entre les éléments qui la composent (Parisot, 2003; entre autres); l'association spatiale permet d'inverser la position du sujet et de l'objet sans changer le sens. Toutefois, il a été montré que d'entre les deux, la phrase (69) est préférée par les signeurs pour des raisons d'économie articulatoire (Parisot *et al.*, 2004). En signant le sujet avant l'objet dans la phrase (70), une transition supplémentaire est nécessaire (dans la phrase (69), en articulant le signe TANTE, la main est déjà positionnée sur le locus *y* que réutilise immédiatement après le verbe AIDER, alors que dans l'exemple (70), le signeur doit effectuer un mouvement de transition supplémentaire entre les deux lieux d'articulation correspondant au locus *y*, assigné au signe TANTE, et au locus *x*, que réutilise tout de suite après le verbe AIDER). L'association spatiale et en particulier le caractère persistant dans le temps des loci ont donc une incidence majeure sur le système grammatical de la LSQ.

La majorité des travaux ayant porté sur l'ordre des signes ne se sont pas intéressés aux VCL. Toutefois, certains ont proposé que l'ordre des signes, quand un ordre de base ou préféré est postulé soit affecté quand une proposition contient un VCL (Engberg-Pedersen, 2002b; Friedman, 1976; Jantunen, 2008; Johnston et Schembri, 2007; Liddell, 1980; Sze, 2000). Par exemple, en DDL et en HKSL, qui sont décrites comme des langues SVO, les arguments de la proposition sont signés en premier quand il y a un VCL (Engberg-Pedersen, 2002b; Sze, 2000). Sze (2003) justifie cet effet sur l'ordre par l'obligation de donner une contenance sémantique à un locus avant de pouvoir le réutiliser pour l'expression de la référence verbale. Cet argument est assimilable au principe de cohérence conceptuelle de Bouchard *et al.* (1999). En NGT, l'ordre des signes n'est pas affecté, mais le nombre d'arguments phonologiquement réalisés l'est (Coerts, 1994).

Dans les travaux sur la LSQ, les recherches sur la structure argumentale et l'ordre des signes dans la proposition ne font pas tous état des VCL et ne font pas toujours la distinction entre les verbes lexicaux et les VCL. Une exception est Luna et Parisot (2016)⁶⁹, qui ont proposé une description de productions d'aînés sourds où 200 propositions déclaratives transitives suivant les ordres O-final (n=124) et V-final (n=76). Parmi ces propositions, 103 propositions contenaient un VCL. Les résultats montrent que les propositions du corpus ne contenant pas de VCL suivent davantage l'ordre avec l'objet en position finale (73 %) en comparaison aux propositions contenant un VCL qui se répartissent pratiquement également entre l'ordre O final et V final, soit respectivement 52 % et 48 %. Les propositions qui contiennent un VCL tendent donc davantage à suivre l'ordre V final que les propositions sans VCL.

Ferrara (2012) a effectué la première investigation de la structure et de l'utilisation des VCL en Auslan dans un corpus de productions discursives et conversationnelles. Elle a décrit l'occurrence de VCL dans des propositions en utilisant des vidéos de conversation entre des groupes de signeurs parlant de leurs expériences de différentes procédures médicales, ainsi que des discours narratifs issus d'une tâche de production à partir de la présentation d'images (« *Frog where are you?* », Mayer (1969)). Elle présente une analyse de 1109 propositions à

⁶⁹ Les données discursives de Luna et Parisot (2016) ont été élicitées à partir du même matériel méthodologique que l'ensemble des données de cette thèse.

classificateur produites en discours narratif, afin de décrire comment les VCL sont utilisés en contexte, en mettant tout particulièrement l'accent sur la relation prédicat-argument et la fonction des VCL. Elle⁷⁰ a identifié une variété de patrons dans ses données, nous énumérons les plus fréquents. Le patron le plus fréquent est un argument nominal et un VCL (structure [A V(vcl)] ou [V A]) (50,1 %). Dans 75 % de ces propositions [A V], l'argument exprimé phonologiquement correspond à l'antécédent du classificateur. Le second patron le plus fréquent est constitué d'une proposition ne contenant qu'un seul VCL (26 %) (structure [V(vcl)])^{71,72}. Viennent ensuite des propositions constituées d'un verbe lexical suivi d'un VCL (structure [V V(vcl)]), et des propositions dans lesquelles le premier argument est suivi d'un VCL et du second argument (structure [A1 V A2]).

Ces observations sur l'ordre de la proposition et sa structure nous amènent à poser la question à savoir quelle est la structure de la proposition qui contient un VCL. Comme nous l'avons mentionné précédemment, la distribution des VCL soulève aussi le problème des « constructions à VCL » particulières, notamment les séquences verbales et les verbes écho. Les séquences verbales sont des constructions dans lesquelles un prédicat est réalisé par une suite de verbes très liée (Johnston, 2014). Johnston propose, afin de les identifier, que ces verbes doivent :

⁷⁰ Ferrara (2012) identifie aussi les propositions dans lesquelles le classificateur est considéré comme un argument.

⁷¹ Il est intéressant de noter que Ferrara a aussi analysé les propositions qui contenaient un VCL dans un corpus de conversation (372 propositions). L'analyse montre qu'en conversation, les arguments sont moins souvent produits dans la proposition que dans le corpus de productions narratives. Les patrons les plus fréquents sont [V] (44,6 %), suivi de [AV] (28,8 %). Ferrara propose que ce soit attribuable au genre de texte et non à la structure de la langue. Elle remarque que les études sur l'anglais oral en contexte de conversation montrent des résultats similaires. En effet, les locuteurs omettent souvent les arguments en conversation, et plus particulièrement les arguments lexicaux dans la proposition (Du Bois, 1987, 2003; Leech, 2000; Thompson et Hopper, 2001; cités dans Ferrara, 2012, p. 184).

⁷² Il est à noter que ces VCL peuvent être produits dans une structure de représentation corporelle, qui permet de désambiguïser les rôles sémantiques (voir section 2.1.3.2).

1. Avoir le même sujet;
2. Avoir une uniformité sémantique dans l'action décrite;
3. Faire partie de la même unité phonologique;
4. Avoir une intonation qui suppose que ces verbes font partie de la même unité syntaxique.

Ces constructions doivent minimalement respecter le critère 1 ainsi que deux des trois autres critères pour être considérées comme une seule unité verbale (Johnston, 2014). Il a été décrit par Ferrara (2012) que les VCL peuvent se trouver dans les séquences verbales, et qu'ils peuvent apparaître avec d'autres VCL ou encore avec des verbes lexicaux. La proposition (71) contient un exemple de séquence verbale composée d'un VCL et un verbe standard.

(71)



MD : [VCLE:/5^s/(b)](z)(tenue)
 MG : 3a-MARCHER 3a-[VCLE:/1^s/(a)](x-y)
 « La femme se déplace en marchant. »

Dans cet exemple, les verbes MARCHER et VCLE:/1^s/ fonctionnent comme une seule unité verbale et respectent trois des critères énoncés par Johnston. Ils partagent le même sujet, ils montrent une uniformité sémantique dans l'action décrite (marcher) et ils sont produits avec une intonation portant sur l'ensemble de l'unité syntaxique verbale. Les séquences verbales composées d'un verbe de manière et d'un VCL exprimant un trajet, telles que dans l'exemple présenté en (71), ont été décrites dans plusieurs langues des signes (entre autres Nyst, 2007, Supalla, 1990; Slobin and Hoiting, 1994). À travers la description de ces structures, qu'il nomme « *serial verbs* »⁷³, Supalla montre que l'ASL ne permet pas la représentation simultanée de la manière de déplacement de la figure d'une relation spatiale avec le trajet de la

⁷³ Toutefois, il n'est pas clair que ces constructions sont comparables aux verbes sériels décrits dans les langues orales par Baker (1989) (Schembri, 2003). Nous éviterons donc d'utiliser le terme verbe sériel pour y référer.

figure (incluant la manière du mouvement tout au long d'un trajet et la direction du trajet). Ces composants doivent plutôt être représentés séquentiellement dans deux verbes distincts. Supalla mentionne que les verbes sériels répondent aux critères suivants : 1) aucun nom ou pronom ne peut être inséré entre les deux verbes, et 2) l'ordre dans ces constructions est fixe, le verbe de manière est suivi du verbe qui exprime le trajet.

Taub et Galvan (2001), dans une analyse de descriptions d'événements complexes de mouvement, ont montré que les signeurs de l'ASL présentent différents aspects d'un événement séquentiellement, en séparant de façon consistante différentes parties de l'information en différentes formes. Par exemple, ils ont trouvé que les signeurs représentent un même événement, une chute, au moins de trois manières distinctes, représentant le mouvement/figure/trajet plus un élément additionnel (le site à la source ou au but du trajet). Ainsi, Taub et Galvan appuient la proposition de Supalla selon laquelle les signeurs ne représentent pas toutes les parties d'un événement simultanément dans une seule et même forme, mais ont plutôt tendance à les diviser en parties qu'ils représentent de façon séquentielle. Toutefois, ils rejettent l'analyse selon laquelle cette séparation est due seulement à des contraintes linguistiques. Plutôt, ils suggèrent que plusieurs de ces patrons de séparation proviennent de limites du traitement cognitif (2001, p. 191). En comparaison avec le mouvement encodé par les locuteurs de l'anglais, les signeurs de l'ASL incorporent de façon consistante plus d'éléments conceptuels (en particulier, plus d'informations de mouvement, trajet, manière, affect et relation spatiale) (Taub et Galvan, 2001).

Les constructions à verbes échos ont été décrites pour la LSQ par Pinsonneault (1994)⁷⁴ ainsi que d'autres langues des signes, notamment par Fischer et Janis (1990), Matsuoka (1997) et Liddell (2003a) pour l'ASL, et par Engberg-Pedersen (1993) pour la DDL. Ils se définissent par la présence de deux verbes dans une même proposition ayant une racine commune (ou très similaire), séparés uniquement par un objet ou un complément de proposition (Fischer et Janis,

⁷⁴ Des constructions écho peuvent se manifester avec plusieurs catégories, notamment le nom, verbes, les signes interrogatifs, etc. (Pinsonneault, 1994). Dans le cadre de cette section, nous ne décrivons que les constructions écho dans lesquelles le VCL est l'élément répété.

1990, p. 281). La phrase en (72) en présente un exemple, tiré de Fischer et Janis (1990, p. 280)⁷⁵ :

- (72) STUDENT NAME S-A-L-L-Y TYPE HER TERM PAPER TYPE+
« Une étudiante prénommée Sally est en train d'écrire son travail de session. »

Pour Fischer et Janis (1990), deux conditions doivent être respectées pour que ces structures soient considérées comme des verbes écho : 1) les verbes doivent partager le même sujet et 2) l'information véhiculée par le premier verbe doit d'être différente de celle du deuxième verbe, comme dans les exemples (73) (Fischer et Janis, 1990, p. 283) et (74) (Fischer et Janis, 1990, p. 284) :

- (73) H-A-R-R-I-E-T FINISH WASH-CLOTHING FINISH / THROW DRY+
THROW++
« Quand Harriet a terminé le lavage, elle met le linge dans la sècheuse. »
- (74) GIRL E-L-I-Z-A-B-E-T-H START EAT R-I-C-E EAT-WITH-FORK++
« Elizabeth commence à manger son riz avec une fourchette. »

Dans les exemples (73) et (74), les deux conditions sont respectées. Dans les deux cas, les deux verbes de la proposition ont le même sujet, et le deuxième verbe contient de l'information supplémentaire. Dans la première phrase le verbe spécifie que l'action de « mettre » est répétée (indiqué par le signe + dans la transcription), et dans la seconde, il spécifie que l'action de manger s'effectue à l'aide d'une fourchette. Cette nouvelle information véhiculée par le deuxième verbe peut différer sur le plan de l'aspect, de la manière, du pluriel ou de l'ajout d'information par rapport à la forme ou le mouvement du verbe. Pinsonneault (1994) et Fisher et Janis (1990) considèrent qu'une des modifications morphologiques que peut subir le verbe est l'ajout d'un classificateur (« ASL has constructions in which a verb appears twice: once in its sentence-initial position and again in the sentence-final position, marked with morphology such as aspect or a classifier » (Fisher et Janis, 1990, p. 280)). À la différence de ces dernières, rappelons que nous distinguons les VCL des verbes lexicaux (voir section 3.2.3) et le VCL n'est pas le simple ajout d'un classificateur à un verbe lexical. Toutefois, certains verbes standard dont la forme semble provenir d'un VCL lexicalisé (par exemple DONNER et VCLP: $\bar{B}^{\text{e}}/$) pourraient se rapprocher des exemples

⁷⁵ Fisher et Janis (1980) ont nommé ces constructions « *sandwich verbs* ».

des auteurs (d'après les exemples donnés dans les différents textes, il s'agit d'une explication plus proche de ce que les auteurs ont décrit, qui respecte la nature du VCL.

Engberg-Pederson (1993, p. 272) propose une interprétation pragmatique des verbes échos en suggérant que dans ce type de construction, l'information se doit d'être distribuée sur deux verbes pour qu'elle puisse être affirmée. L'auteure présente l'exemple de deux événements, soit i) un autobus qui avance, et ii) un autobus sur une route accidentée, qui peuvent être articulés simultanément sur un verbe ou séquentiellement sur deux verbes. Dans le cas d'articulation simultanée de l'information, le signeur transmet l'information que l'autobus roule sur une route accidentée et s'apprête à indiquer la direction de l'autobus, alors que l'articulation séquentielle de l'information signifie plutôt que l'autobus, en roulement, arrive ensuite dans un segment de route accidenté, le signeur affichant une expression faciale de patience. L'auteur propose donc qu'un certain type d'information puisse occuper plusieurs positions dans une proposition. De manière semblable, l'information spatiale exprimée par un POINTÉ peut également être exprimée par un verbe. L'information portée par les structures des verbes échos peut donc être distribuée sur deux signes, et varier en fonction du contexte pragmatique.

Pinsonneault (1994), pour la LSQ, a relevé que la moitié des propositions de son corpus contenait deux unités verbales se distinguant sur le plan de la forme morphologique, c'est-à-dire par une modification du mouvement (la répétition, l'ajout d'un mouvement en arc ou une tenue), du lieu d'articulation ou encore l'ajout d'une main ou d'un comportement non manuel. De plus, l'autre moitié des propositions avec verbes échos de son corpus comprend deux unités verbales dont la forme est identique. Elle propose donc que la deuxième condition de Fisher et Janis (le deuxième verbe contient de l'information supplémentaire) ne soit pas toujours respectée. Miller (1997) propose qu'il s'agisse d'une structure de mise en emphase de l'événement par répétition du verbe en finale de phrase.

En définitive, les structures écho décrites par les chercheurs ne sont pas toutes équivalentes : certains reconnaissent des constructions écho composées de deux verbes identiques alors d'autres ne les reconnaissent pas, certains ne considèrent que des constructions de deux verbes distincts du point de vue morphologique, alors que d'autres y intègrent aussi des structures comportant un verbe lexical et un VCL. De plus, les chercheurs ne s'entendent pas sur le type

de structure : certains considèrent qu'il s'agit de deux propositions (Liddell, 2003; Engberg-Pedersen, 1993) alors que d'autres la considèrent comme un verbe écho (ou « sandwich », dans la terminologie de Fisher et Janis (1990)) ou encore un redoublement du verbe, qui crée une proposition unique complexe.

3.2.6.2 La relation du classificateur avec son antécédent

La distribution du VCL en relation avec son antécédent a été décrite par plusieurs, et de différents points de vue. Ces travaux reconnaissent qu'il y a une relation anaphorique entre le classificateur et son antécédent dans les langues orales (entre autres Aikhenvald, 2000; Grinevald, 2000) et dans les langues des signes (entre autres Liddell, 1980; pour l'ASL; Engberg-Pedersen, 1999, pour la DDL; Zwitserlood, 2003 pour la NGT; Johnston *et al.*, 2007, pour l'Auslan; Garcia et Sallandre, 2014, pour la LSF; Zwitserlood, 2012 pour les langues des signes en général).

La plupart des travaux proposent que le classificateur et le nom qu'il classifie entretiennent une relation morphosyntaxique. C'est ce que montrent les définitions du classificateur d'Aikhenvald et de Grinevald que nous avons présentées en 3.1.2. Selon ces auteurs, les classificateurs classifient une entité exprimée par un argument, ou encore, si aucun argument n'apparaît dans la proposition, un pronom. Aikhenvald précise même : « verbal classifiers signal the presence of a surface NP » (2000, p. 162). Cette définition, selon laquelle le classificateur s'accorde avec le référent d'un argument manifeste (phonologiquement réalisé) du verbe est la plus fréquente, et si elle n'est pas présentée comme la seule option, elle est à tout le moins présentée comme la situation prototypique dans la littérature sur les classificateurs verbaux, dans les langues orales comme dans les langues des signes. Par ailleurs, cette situation peut être expliquée par le principe de cohérence conceptuelle régissant l'ordre des signes (Bouchard *et al.*, 1999, voir section 3.2.6.1). Le principe, étendu à l'utilisation des VCL, pourrait impliquer que le référent doit être identifié par un argument avant d'être classifié. Les propositions de la LSQ contenant un VCL que nous avons présentées en (1) à (5) au chapitre 1 sont toutes de la sorte : le nom antécédent du VCL le précède toujours dans la proposition.

De plus, il a été noté que dans plusieurs langues, les classificateurs peuvent agir en tant que mécanismes de maintien de la référence (*reference-tracking*) dans le discours, à la condition que le référent ait été précédemment introduit dans le discours (entre autres Aikhenvald, 2000, pour les langues orales; Zwitserlood, 2012, pour les langues des signes). Le caractère référentiel des VCL leur permet donc de référer à un antécédent à l'extérieur de la proposition. Une fois l'antécédent introduit (par exemple par un nom) dans le discours, le VCL suffit pour maintenir la référence, sans qu'il y ait besoin de réintroduire le nom. Zwitserlood (2003) propose toutefois que les configurations manuelles qu'on trouve dans les STF (dynamiques) n'aient pas de fonction de maintien de la référence, comme les autres classificateurs présents dans les autres VCL, ce qui la pousse à les exclure du système des classificateurs (voir la section 3.2.4.2).

La relation entre le classificateur et le nom qu'il classe a été décrite, au-delà de la proposition, en termes sémantiques dans l'analyse des constructions locatives des langues des signes. Perniss (2007) propose qu'une des propriétés des constructions locatives contenant un VCL soit que l'identification des référents précède leur spatialisation. Cette propriété découle d'une propriété générale du discours et de la structure de l'information qu'on trouve dans toutes les langues naturelles, laquelle stipule que les référents du discours doivent être identifiés avant qu'on en dise quelque chose (prédication). Dans le cas particulier de l'implication des VCL dans l'expression de la localisation des référents, la prédication implique l'expression de la localisation d'un référent. Ce principe est assimilable au principe de cohérence conceptuelle (Bouchard *et al.*, 1999), transposé au discours.

En plus de ces caractérisations prototypiques de la relation entre le classificateur et son antécédent, on trouve, plus récemment dans la littérature, des mentions de patrons différents de distribution. Certains auteurs ont décrit que l'antécédent et le classificateur peuvent être produits simultanément ou se suivre dans la proposition (voir Perniss, 2007; Ferrara, 2013). De plus, il a aussi été décrit que le VCL peut apparaître seul dans la proposition sans qu'aucune identification de son référent n'ait été effectuée précédemment dans le discours (Drapeau et Lambert-Brétière, 2011; Ferrara, 2013). Le contexte et les connaissances partagées des locuteurs permettent alors que le référent soit identifié.

En LSQ, aucune étude ne s'est encore penchée sur la question de la relation qu'entretiennent ces éléments – VCL et noms – dans la proposition et dans le discours. Nous posons les questions suivantes :

- (75) Comment se manifeste la relation générale entre le nom antécédent et le VCL dans les productions discursives du corpus? (Sont-ils produits dans la même proposition ou non? Dans quel ordre sont-ils produits?)
- (76) Quel(s) type(s) de fonction référentielle le classificateur remplit-il? (Est-il utilisé pour introduire une référence ou pour maintenir la référence d'un nom dans le discours?)

Selon le principe de cohérence conceptuelle, on peut s'attendre à ce que l'antécédent précède le VCL. Par ailleurs, étant donné le principe d'économie articulatoire régissant l'ordre des signes (voir section 3.2.6.1) qui stipule que pour être le plus économique possible du point de vue articulatoire, des signes partageant des traits phonologiques ou reliés morphosyntaxiquement sont signés de manière contiguë dans la phrase, on peut s'attendre à ce que le CL puisse précéder son antécédent dans la proposition. De plus, étant donné la possibilité offerte par la modalité visuogestuelle de produire deux éléments simultanément, un verbe et son antécédent pourraient être produits simultanément.

Par ailleurs, la situation la plus prototypique ayant été décrite est que l'antécédent du classificateur le précède dans la proposition. On peut soulever la question à savoir si cela est un effet découlant du type de productions utilisé (dans des propositions isolées) pour l'analyse. L'analyse de classificateurs dans des productions discursives que nous proposons pourrait mener à des conclusions différentes.

3.3 Les hypothèses

Rappelons que l'objectif principal de la thèse est double. Il s'agit d'une part, de fournir une description morphosyntaxique des VCL de la LSQ et d'autre part, de rendre compte de leurs fonctions dans la langue. Plus particulièrement, les objectifs spécifiques sont de :

1. Contribuer à la description des principaux éléments de structure (configuration manuelle et mouvement) des VCL de la LSQ ainsi qu'à la description de leur sens;
2. Formuler et tester une proposition unifiante de la catégorisation des VCL et d'en montrer la pertinence;

3. Décrire le marquage argumental des VCL de la LSQ et les situer dans le système verbal de la LSQ;
4. Décrire la distribution des VCL sous quatre aspects :
 - a. La distribution en contexte discursif;
 - b. La relation entre le VCL et son antécédent;
 - c. La structure de la proposition;
 - d. Les constructions verbales qui contiennent VCL.

Les notions que nous avons présentées dans ce chapitre nous ont permis de formuler deux hypothèses pour la caractérisation des VCL. La première concerne la classification des VCL. Nous avons présenté en 3.2.4.3 la proposition de classification de Schembri (2001, 2003) qui distingue les VCL selon qu'ils : 1) représentent une entité (VCLE), 2) indiquent une préhension (VCLP) et 3) spécifient une taille et une forme (VCLS). Cette classification permet de rendre compte des VCL selon les ressemblances qu'entretiennent leur forme et leur sens, le type de représentation de l'entité par le classificateur qu'ils contiennent (directe ou indirecte), le type de mouvement (exprime le mouvement ou la taille et la forme) ainsi que leur rôle dans la grammaire. Notre hypothèse de la classification des VCL est la suivante :

Hypothèse A : Il y a trois catégories de VCL : les VCLE, les VCLP et les VCLS.

La deuxième hypothèse porte sur la définition des VCL de la LSQ. Rappelons que nous avons proposé d'appliquer une approche sémantique monosémique de la description des VCL, selon laquelle le sens du classificateur doit être le plus simple possible et découle du potentiel iconique de la forme manuelle ou d'une caractéristique sémantique stable (voir section 3.2.4.3). Par exemple, le CL:/l^s/ est utilisé pour des entités longues et minces. Dans tous les cas, il est acatégoriel. Cette proposition a l'avantage de régler le problème de la prolifération des classificateurs que nous avons présenté en 3.2.4.2. De plus, nous proposons que la catégorie du VCL, et du même coup, le type de représentation du référent du classificateur, sont déterminés par les caractéristiques du mouvement du VCL en contexte discursif. Les autres propriétés sémantiques du VCL (qui ne proviennent pas du classificateur) sont exprimées par le verbe lui-même (le mouvement). Notre hypothèse de la définition des VCL est donc la suivante :

Hypothèse B : La structure des VCL est minimalement bipartite : elle contient minimalement un mouvement primaire et un classificateur, acatégoriel, auxquels s'ajoutent des mouvements secondaires porteurs d'informations telles que le trajet, la manière, l'orientation, etc. La catégorie du VCL, est déterminée par les caractéristiques du mouvement en contexte discursif.

Notre objectif de description des éléments de structure des VCL (configuration manuelle et mouvement) (objectif 1) nous permettra de mettre en place les éléments essentiels à la vérification de ces hypothèses en lien avec la structure du VCL. Les objectifs de la description du marquage argumental (objectif 3) et de la description de la distribution des VCL (objectif 4) nous permettront de déterminer si les VCL dans leurs trois types d'emplois se distinguent du point de vue du marquage de l'accord et de leur distribution en contexte discursif.

Au chapitre 2, nous avons présenté les caractéristiques de la modalité visuogestuelle. Nous avons montré que l'iconicité, la simultanéité et l'association spatiale sont omniprésentes dans les VCL et en modèlent le système. Cela nous a amenée à formuler l'hypothèse de l'impact de la modalité visuogestuelle sur la structure des VCL et leur comportement en contexte discursif :

Hypothèse C : Les caractéristiques spécifiques du système des VCL découlent des possibilités iconiques, simultanées et spatiales permises par la modalité visuogestuelle.

Sur la base de ces hypothèses, et de la présentation des différents domaines de description des VCL effectuée dans ce chapitre (sections 3.2.5 et 3.2.6), nous sommes à même de formuler des prédictions sur l'accord et la distribution des VCL (objectifs 3 et 4) de notre corpus.

Premièrement, les VCL des langues des signes sont généralement présentés dans la littérature comme des verbes locatifs, c'est-à-dire qui expriment un (ou des) argument(s) locatif(s). Cela signifie que si les VCL reprennent la trace spatiale d'un argument pour marquer l'accord comme c'est le cas pour les verbes lexicaux, il s'agit exclusivement d'arguments locatifs, jamais celle d'un référent animé ou inanimé. De plus, la question à savoir si les VCL peuvent

être utilisés sans être situés dans l'espace n'a jamais été abordée en LSQ. Le cas contraire impliquerait d'exclure la possibilité de trouver des VCL dans le groupe rigide, dont la forme phonologique ne peut marquer l'accord. En regard du caractère hautement gestuel, mais nécessairement linguistique des VCL, nous formulons les deux prédictions suivantes :

- S'ils se comportent à la base grammaticalement comme les autres verbes du lexique standard, les VCL utiliseront les mêmes marques d'accord que les verbes lexicaux ayant une forme similaire (localisation directe, POINTÉ, orientation, regard, tronc).
- Étant donné leurs spécificités, ils comporteront davantage de caractéristiques formelles et conceptuelles qui s'expliquent par la modalité, notamment ils seront toujours localisés dans l'espace et ils marqueront toujours un ou deux arguments locatifs. Les VCL pourront donc être comparés aux classes verbales 1 (verbes souples) et 2 (verbes semi-rigides).

Deuxièmement, compte tenu de la nature du corpus que nous utilisons (c'est-à-dire des productions discursives élicitées, voir la description du corpus au chapitre 4) et en lien avec la fonction des VCL, qui permettent le plus souvent d'exprimer des propriétés de forme des entités, ainsi que leur localisation et leur mouvement, nous proposons que :

- La distribution générale des VCL pourra être expliquée par le caractère visuel des stimuli impliqués dans la tâche d'élicitation de production discursive. Les descriptions obtenues à partir de la présentation de stimuli visuels seront celles qui favoriseront le plus la production de VCL.

Par ailleurs, en lien avec la distribution du classificateur et de son antécédent nominal, et à la suite de la proposition des principes organisateurs des éléments de la proposition de Bouchard *et al.* (1999), nous proposons que :

- L'identification du référent précèdera généralement l'actualisation du VCL dans le discours.

Toutefois, cela ne devrait pas être une règle absolue. L'antécédent pourra aussi suivre le classificateur ou être produit simultanément à lui dans la proposition pour des raisons d'économie articulatoire. De plus, nous avons soulevé à la section 3.2.3.2 la question à savoir si les VCLS peuvent avoir une fonction référentielle anaphorique. Nous prédisons que :

- Les VCLS ne se distingueront pas des autres types de VCL du point de vue de la fonction référentielle.

Finalement, en lien avec la description de la structure de la proposition à VCL, et sur la base des descriptions effectuées dans les autres langues des signes (voir section 3.2.6.1), nous prédisons que :

- La proposition à VCL peut être constituée d'un VCL seul;
- Les VCL se trouveront dans des constructions écho, dans des séquences verbales et dans des propositions simultanées.

CHAPITRE IV

MÉTHODOLOGIE

Ce chapitre est consacré à la présentation des données analysées dans la thèse ainsi qu'à la méthode d'analyse utilisée. Rappelons que l'objectif principal de la thèse est de fournir une analyse explicative de la nature et du fonctionnement des VCL de la LSQ. Afin d'atteindre cet objectif, nous proposons d'analyser un ensemble de productions discursives élicitées dans le cadre du projet Marqspat (Parisot, CRSH, 2011), que nous présentons en 4.1. Les outils d'analyse ainsi que la méthode d'annotation et les grilles de codification des données sont présentés en 4.2.

4.1 Le volet québécois de Marqspat et les données analysées

Les données que nous analysons dans cette thèse constituent un sous-ensemble des données obtenues dans le cadre du projet de recherche Marqspat, projet de partenariat entre le Québec et la France sur la description comparée de trois langues des signes (la LSQ, variété de Montréal; la LSF, variété de Paris et l'ASL, variété de Montréal) ainsi que de la gestualité coverbale dans les langues orales correspondantes (français de Montréal, français de Paris et anglais de Montréal). Pour le volet portant sur les langues des signes, l'objectif général de Marqspat est de préciser les patrons distributionnels et prosodiques des moyens d'association spatiale pour les trois langues, ainsi que de définir les caractéristiques sémantiques de ces moyens (Blondel *et al.*, 2009). Par ailleurs, la cueillette des mêmes données auprès de locuteurs de langues orales vise la comparaison du marquage spatial entre les signes et la gestualité (Parisot *et al.*, 2014). La méthodologie élaborée dans le cadre du projet Marqspat consiste en une tâche d'élicitation d'énoncés et de récits à partir d'un ensemble de petits films muets et de questions s'y rapportant (Lelièvre *et al.*, 2009; Parisot *et al.*, 2008). Dans cette section, nous présentons les aspects du projet Marqspat qui concernent notre étude.

L'élaboration du corpus Marqspat s'est déroulée en deux phases. La première phase a été de conduire une expérimentation pilote permettant de tester la méthodologie commune de cueillette de données, visant l'acquisition et l'analyse de mesures biomécaniques impliquées dans la distribution des marques d'association spatiale. Cette expérimentation pilote avait pour but de tester, auprès de 24 sujets (trois pour chaque langue), la pertinence méthodologique, linguistique et culturelle du matériel d'élicitation, ainsi que le protocole de passation des tests impliquant trois types de mesures prises simultanément (caméras numériques, système de capture des mouvements du corps, système de détection des mouvements des yeux) (Lelièvre *et al.*, 2009; Parisot *et al.*, 2010). Dans le pilote, un total de 12 vidéos ainsi qu'un ensemble de questions s'y rapportant ont été présentées aux participants. Les enregistrements ont eu lieu à l'hiver 2010. La seconde phase, constituant l'expérimentation principale, consistait en la présentation de 44 vidéos suivies d'un ensemble de questions à 30 signeurs de la LSQ (sourds) et 30 locuteurs du français québécois (entendants). Les enregistrements ont commencé à l'été 2012 et se sont terminés à l'hiver 2014.

Les données qualitatives (enregistrements vidéo) provenant du pilote et de l'expérimentation principale sont comparables (mis à part pour le nombre de stimuli présentés). L'analyse des données du pilote a permis d'effectuer des ajustements au niveau de la capture des données biomécaniques.

Dans le cadre de cette thèse, nous avons choisi d'utiliser les productions de quatre signeurs ayant participé au pilote de l'expérimentation. Ces données ont été annotées par des membres du Groupe de recherche sur la LSQ de L'UQAM, selon le protocole d'annotation basé sur celui de Parisot (2003). Cela constitue un avantage considérable étant donné que l'annotation des données constitue une somme de travail colossale. Nous présentons les détails du protocole d'annotation utilisé ainsi que les ajouts que nous y avons faits en 4.2.1.

4.1.1 Participants sélectionnés

Les productions que nous utilisons proviennent des quatre signeurs de la LSQ ayant participé au pilote du projet Marqspat. Ces quatre signeurs sont des adultes sourds répondant aux critères généraux de sélection suivants :

- a) Avoir une surdité sévère ou profonde, de naissance ou acquise avant l'âge de 3 ans;
- b) Avoir la LSQ comme langue maternelle tout au moins comme moyen de communication quotidienne;
- c) Être âgé de 20 à 40 ans;
- d) Être né au Québec ou y être arrivé en très bas âge.

Le tableau 4.1 présente les caractéristiques spécifiques des participants (que nous identifions S (signeur) 1 à 4). L'âge moyen des participants au moment de la passation de l'expérimentation est de 26,7 ans (les participants sont âgés de 22 à 33 ans). Tous les participants sont sourds de naissance. Ils ont tous appris la LSQ entre l'âge de 1 an et leur entrée à l'école⁷⁶ et cette langue est leur langue usuelle.

Tableau 4.1 Caractéristiques des participants sélectionnés.

Participant	Âge	Sexe	Parents sourds	Âge Surdité	Âge d'acquisition de la LSQ
S1	23	F	non	naissance	4 ans
S2	22	F	non	naissance	1-2 ans
S3	33	H	non	naissance	5 ans
S4	29	H	non	naissance	4 ans

4.1.2 Description du matériel d'élicitation

Le matériel d'élicitation de Marqspat a été développé à partir de vidéos préparées par le Groupe de recherche sur la LSQ et le bilinguisme sourd de l'UQAM. Les vidéos (n = 44) présentent des personnages qui effectuent des actions et manipulent des objets ou encore des objets qui sont mis en scène. Elles ont une durée variant entre dix secondes et deux minutes et ont été filmées avec la collaboration d'étudiants en théâtre de l'UQAM. Les personnages (un homme et deux femmes) apparaissent en différentes configurations d'une vidéo à l'autre (une femme et un homme, une femme seule, aucun personnage). De plus, les objets varient en nombre (uniques, multiples), en disposition (en pile, éparpillés, alignés), en importance (au premier plan, manipulé) en forme et en substance (liquide, solide). Chaque vidéo est

⁷⁶ Le critère par excellence de sélection des signeurs dans les différents designs expérimentaux visant la description des langues des signes est l'acquisition de la langue des parents comme langue première. Toutefois, sachant que seulement 10 % des enfants sourds ont des parents sourds, ces sourds ne sont pas nécessairement les plus représentatifs de la LSQ parl e par la moyenne des sourds.

accompagnée d'un ensemble de questions en LSQ, que nous décrivons à la section 4.1.3. Les participants devaient répondre aux questions en s'adressant à un expérimentateur sourd. Aux fins de notre analyse, nous retenons les réponses à deux types de stimuli vidéo du corpus. Le premier consiste en des histoires avec personnages (n=8), dans lequel les personnages effectuent une ou plusieurs actions ou interagissent entre eux sans le recours à la parole. Le second consiste en des événements sans personnages (n=4). Ces vidéos contiennent des objets qui se déplacent, subissent une action, disparaissent ou encore apparaissent.

4.1.3 Questions et types de productions retenus

Chaque stimulus vidéo est suivi d'une série de tâches/questions visant tantôt la production s'un récit, tantôt la production d'une phrase. Dans le cadre de cette thèse, nous nous intéressons plus particulièrement aux productions discursives, issues des réponses obtenues aux quatre types de questions à développement suivantes, que nous décrivons ensuite en lien avec le type de productions qu'elles visent à éliciter :

- 1) La description générale de la scène (D1);
- 2) La description d'une scène statique (P);
- 3) Un récit d'expérience personnelle (D2) et
- 4) Un récit hypothétique (E).

La question descriptive générale (n=12) est posée à la suite du visionnement de chacune des vidéos de l'expérimentation. Cette question est la même pour toutes les vidéos : « Racontez-nous ce qui se passe dans la vidéo que vous venez de voir ». Elle vise à faire produire une description relativement longue et précise des événements présentés dans la vidéo. De façon générale, les signeurs font d'abord une mise en contexte de la scène en décrivant le setting initial de la vidéo, puis relatent les événements qui y sont présentés. Ces productions consistent en des récits d'événements de mouvement et de localisation.

Les questions descriptives de scènes statiques (n=3) consistent en la présentation d'une photo issue du stimulus vidéo, suivie de la question suivante : « Décrivez en détail la photo que vous avez vue ». Les photos montrent plusieurs objets, meubles et/ou personnages. Elles apparaissent dans certaines des vidéos avec personnages dans lesquelles la mise en situation

est complexe. Les scènes illustrées se distinguent le plus possible de la mise en situation au début des vidéos. Ces productions consistent en des descriptions de scènes statiques.

Les questions hypothétiques (n=4) visent à faire produire une suite aux événements présentés dans certaines vidéos avec personnages. Ces questions suivent immédiatement la question descriptive générale. Elles sont donc en lien avec les événements du stimulus, mais amènent le participant à inventer de l'information nouvelle tout en ayant la possibilité de réutiliser l'information établie (par exemple la chaîne de référence) dans la réponse à la question générale. La question suivante en est un exemple : « D'après vous, que pourrait-il se passer si l'homme et la femme se revoyaient dans quelques jours? » Nous qualifions ces productions de récits hypothétiques.

Les questions évaluatives ont été créées afin d'éliciter une réponse suscitant des éléments personnels dans lesquels les participants sont susceptibles de produire de l'évaluation (Labov, 1972). Ces questions accompagnent les stimuli avec personnages, mais ne sont pas présentes dans tous les blocs (n = 7). Elles sont différentes d'un bloc à l'autre, et visent à faire produire un récit d'expérience personnelle en lien avec les événements du stimulus. Par exemple, une vidéo montre un homme étrange essayant maladroitement d'aborder une femme dans une salle d'attente en lui proposant des magazines. Une question évaluative accompagnant cette vidéo est la suivante : « Racontez la fois où vous avez abordé une personne qui vous plaisait » et « Racontez-nous une fois où vous avez été abordé par quelqu'un de vraiment étrange ». Nous qualifions les productions ainsi obtenues de récits d'expérience personnelle.

Plusieurs études ont montré que le genre de discours influence la fréquence de production des VCL, en particulier, il est suggéré qu'ils sont plus fortement présents dans les discours narratifs que d'autres genres (Ferrara, 2012; Johnston, 2012; Morford et MacFarlane, 2003; Zeshan, 2003b; Zwitserlood, 2012). Par ailleurs, la plupart des travaux sur les VCL sont basés sur la description de productions narratives élicitées à partir de photos, dessins ou encore vidéos (Permiss, 2007b; Schembri *et al.*, 2002; Zwitserlood, 2003, entre autres). Étant donné la nature des VCL, l'utilisation de ces supports est fort utile pour leur élicitation, mais elle peut toutefois aussi être problématique, comme le mentionne Zwitserlood (2012, p. 180) :

« Use of particular stimuli ascertained the presence of classifiers in the data and it is convenient for cross-linguistic comparison, but it also biases the resulting generalizations, and consequently the results of studies that are based on the results, such as acquisition studies and comparison with similar phenomena in spoken languages ».

Afin de minimiser ce biais et de vérifier s'il a réellement un impact sur la production de VCL des signeurs, nous incluons les récits hypothétiques et les récits d'expérience personnelle aux données analysées, qui sont issues de la présentation de questions en lien avec le thème des événements du stimulus, mais qui ne demandent pas d'en faire une description. Ces productions permettent la comparaison d'une part entre les récits d'événements de mouvement et de localisation et les descriptions de scènes statiques, tous deux contrôlés par le contenu du stimulus, et d'autre part les récits hypothétiques et d'expériences personnelles qui ne sont pas ancrés directement sur la vidéo, afin de voir si l'utilisation d'un support visuel encourage la production de VCL.

Les questions préenregistrées ont été présentées sur ordinateur de façon à s'assurer que tous les participants sont exposés aux mêmes conditions (Haug, 2005). L'utilisation du logiciel Léa⁷⁷ pour la présentation des questions a permis d'aléatoriser les blocs stimulus questions et de réduire la charge de l'expérimentateur sur place.

4.1.4 Capture de données

Nous utilisons pour la présente étude les données issues de deux des modes de capture mis en place dans le protocole de Marqspat, soit une caméra numérique traditionnelle et un système

⁷⁷ Léa, créé par Michel Bastien, est un logiciel de construction d'outils de mesure ou d'évaluation en ligne. Il permet de monter un outil de mesure ou d'évaluation utilisant des objets texte (ligne ou paragraphes), image, son ou vidéo. <http://microbe.ca/telelea.html>

de caméras infrarouges captant les mouvements du corps en 3D⁷⁸. Durant l'expérimentation, la caméra numérique était posée au-dessus de l'expérimentateur, de façon à capter le signeur de face, dans un plan rapproché taille. Les enregistrements provenant de la caméra numérique sont utilisés comme base à l'annotation et l'analyse qualitative. La figure 4.1 présente le plan de la salle, et la caméra numérique y est représentée par un rectangle vert.

⁷⁸ Un troisième type de données a été enregistré dans le cadre du projet Marqspat, il s'agit des mouvements des yeux du signeur et de leur point de convergence. Ces données sont captées via le système *Facelab*, qui comporte deux mini caméras télémétriques (*FaceLab*) ainsi qu'un infrarouge. Dans le processus de traitement des données, ces dernières sont synchronisées avec les données provenant du logiciel *Cortex* et de la caméra numérique (Parisot *et al.*, 2010). Le système *Facelab* n'a été utilisé que dans la collecte des données de signeurs S1, S2 et S3 du prétest (ce qui explique qu'il soit visible dans les photos et vidéos exemples tirés des productions de ces trois signeurs, et non dans celles du S4). La question à savoir si la présence du système a une influence sur la production a été soulevée lors de la préparation de l'expérimentation principale. En effet, même si le système est placé hors de l'espace dans lesquels les signes sont produits, il est visible pour le signeur et son interlocuteur, l'expérimentateur. Afin d'éviter qu'il n'entrave la production, les signeurs pourraient modifier la disposition des loci ou encore surélever les mains pendant la production. Afin de déterminer ses possibles effets, dans l'expérimentation principale, *Facelab* n'est utilisé que dans la moitié de la durée des enregistrements de chaque signeur. La présence du système dans le cadre de notre étude pourrait donc constituer un éventuel biais qu'il conviendrait de considérer, si l'effet de *Facelab* s'avère influencer les données. Toutefois, pour le moment, une investigation plus poussée est nécessaire, et celle-ci sera possible à conduire à partir des données de l'expérimentation principale, qui permettra de comparer les productions d'un même signeur, avec et sans la présence du système *Facelab*.

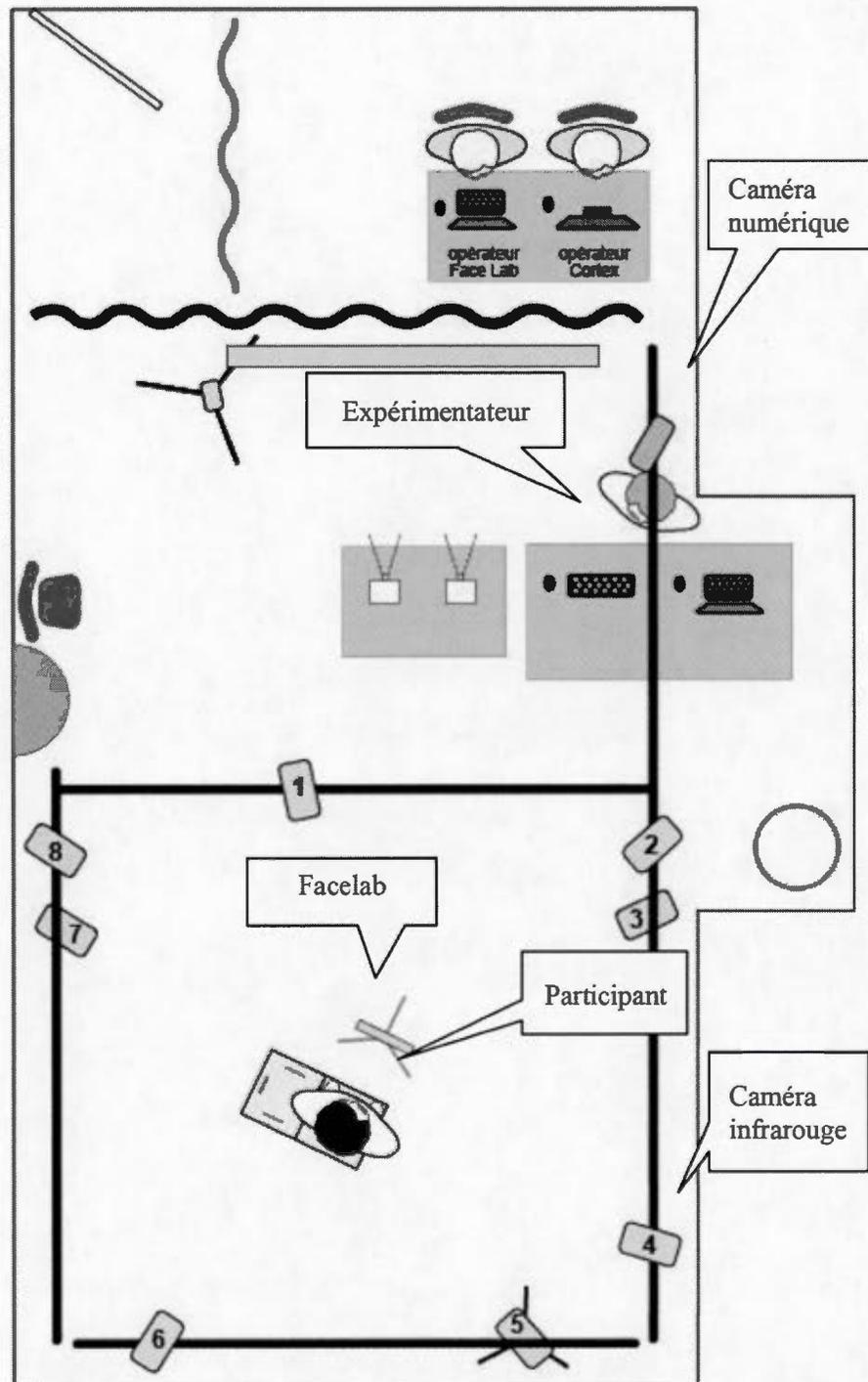


Figure 4.1 Plan de la salle et des différents outils de capture utilisés dans le protocole expérimental Marqspat.

En plus de l'image 2D traditionnelle captée par la caméra numérique, les données du projet Marqspat sont aussi captées par un système de huit caméras infrarouges (*Eagle Digital*), capturant le mouvement de marqueurs réfléchissants placés sur le corps des signeurs, de façon à capter les positions exactes des articulateurs (mains, bras, tronc, tête) dans l'espace (représentées par les rectangles bleus sur le plan de la salle). Le système *Cortex* permet la synchronisation, le traitement et la visualisation des données provenant de la caméra numérique et des caméras infrarouges.

Dans le cadre de cette thèse, pour toutes les productions choisies, seules les données de la caméra numérique traditionnelle sont traitées systématiquement. Toutefois, le recours à la visualisation des données 3D en parallèle à l'annotation de la vidéo traditionnelle nous permet de préciser certains aspects spatiaux de la production des signes auxquels la caméra 2D ne donne que partiellement accès, en particulier en ce qui a trait à l'utilisation de l'espace et à la forme du mouvement. La fonction de visualisation de la captation offerte par le logiciel *Cortex* permet d'observer le participant signer sous plusieurs angles ainsi que d'afficher la trajectoire d'un marqueur. Prenons par exemple, les deux VCL présents dans la proposition (77). La géométrie du mouvement de la main droite est difficile à percevoir à partir de la vidéo seule (ligne du haut). La fonction de visualisation nous permet de superposer l'image des marqueurs, identifiés selon un code de couleur et reliés entre eux par des liens à l'image captée par la caméra numérique (ligne du bas). Le plan est alors contraint à celui de la caméra numérique. La figure 4.2 présente les images issues de la caméra numérique correspondante à la phrase (77), ainsi que l'affichage de la trajectoire de l'index de la main droite, illustrée par le trait bleu.

(77)

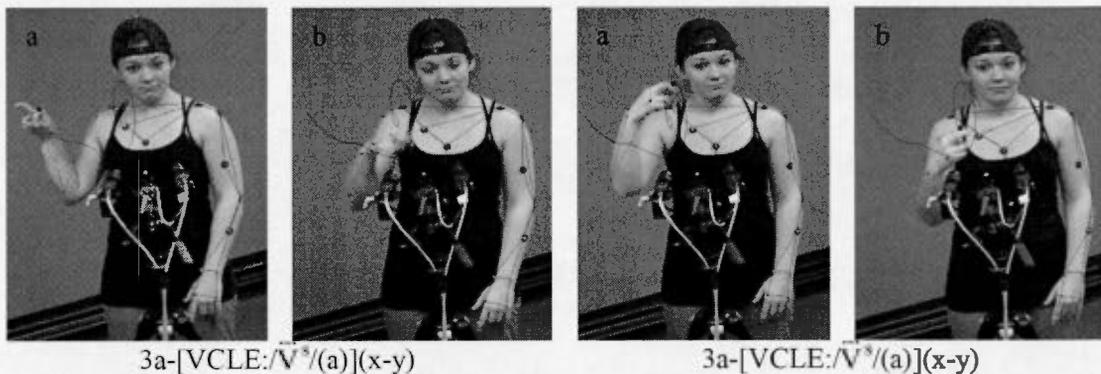
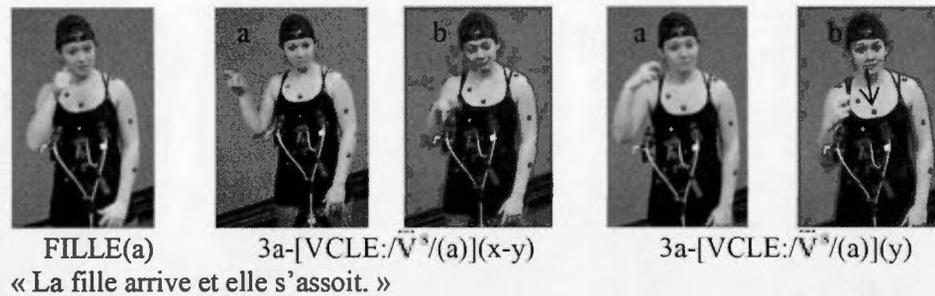


Figure 4.2 Visualisation de la dernière séquence de la proposition (77) qui contient la superposition des images de la fonction de visualisation des marqueurs dans Cortex et de l'image de la caméra numérique.

La même séquence peut aussi être visionnée selon différents angles, tel que présenté dans les figures a) et b) suivantes (figure 4.3). En a), le plan est horizontal, alors qu'en b), il est transversal. Visualiser les positions des articulateurs nous permet de désambiguïser certaines utilisations de l'espace que le rendu en 2D ne permet pas bien de voir. De plus, l'affichage de la trajectoire nous est utile afin de décrire les mouvements des VCL qui expriment différentes formes de trajet (par exemple, un trajet circulaire, un trajet en zigzag, ou encore un trajet qui monte ou qui descend), expriment la manière de l'événement (par exemple en bondissant, en tremblant), ainsi que la forme phonologique de la localisation (par exemple le mouvement vers le bas qui exprimerait la localisation sur un plan horizontal).

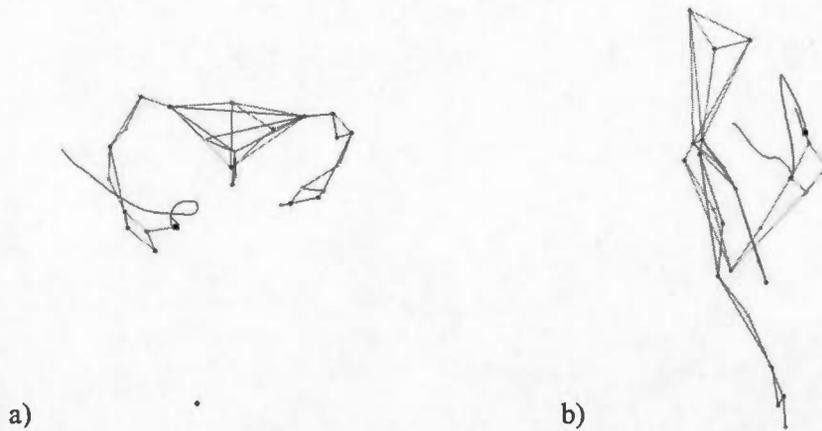


Figure 4.3 Visualisation de la dernière séquence de la phrase (77) dans un plan horizontal a) et transversal b) dans lequel est affichée la trajectoire du marqueur du bout de l'index (point bleu et gras), représentée par le trait bleu.

4.1.5 Les données analysées

Les productions sélectionnées des quatre signeurs du pilote totalisent 55 minutes 58 secondes de discours et comportent un nombre total de 4442 signes. Le tableau 4.2 présente une vue d'ensemble de la distribution des données analysées (la durée totale des productions et le nombre de signes en fonction du participant et du type de production (tel que présenté à la section 4.1.3). Le nombre de signes est indiqué entre parenthèses dans le tableau.

Tableau 4.2 Les données analysées.

Type de production		Durée (nombre de signe)				
Type de production	Type de stimuli	P1	P2	P3	P4	Total
Récits d'événements de mouvement et de localisation (D1)	Vidéo (avec personnages)	407 s (588)	408 s (274)	189 s (420)	326 s (586)	22 min 13 s (1868)
	Vidéo (sans personnages)	114 s (149)	115 s (76)	51 s (200)	114 s (134)	6 min 36 s (559)
Récits hypothétiques (D2)	Vidéo (avec personnages)	72 s (51)	47 s (29)	37 s (110)	92 s (101)	4 min 9 s (291)
Récits d'expérience personnelle (E)	Vidéo (avec personnages)	159 s (351)	242 s (91)	87 s (583)	396 s (199)	14 min 47 s (1224)
Descriptions de scènes statiques (P)	Photo	116 s (141)	118 s (65)	46 s (136)	93 s (158)	6 min 15 s (500)
Total		14 min 29 s (1280)	15 min 31 s (535)	6 min 53 s (1449)	17 min 3 s (1178)	53 min 58 s (4442)

4.2 L'annotation, la codification et les outils

Un des défis posés par l'analyse de données des langues des signes est qu'elles ne disposent pas de système d'écriture ou de notation standardisé pouvant être utilisé pour la transcription des données (Bergeron, 2004)⁷⁹. De ce fait, la langue utilisée pour représenter la langue des signes est la langue d'usage du chercheur, ou encore la langue orale d'usage de la communauté entendante, en occurrence le français dans le cas de la LSQ.

La représentation de la production linguistique doit être le plus près possible de sa nature, sans la dénaturer en empruntant des moyens conçus à d'autres fins et qui ne lui convient pas. Afin

⁷⁹ Quelques systèmes sont utilisés, par exemple *HamNoSys* et *SignWriting*, mais leur utilisation reste peu répandue parce que les systèmes sont très lourds, peu transparents et permettent difficilement de rendre compte des aspects spatiaux de la langue Bergeron (2004).

d'y arriver, deux principes doivent être respectés, soit 1) donner la priorité aux annotations, et 2) identifier les signes à partir de gloses (Johnston, 2010, p. 107).

Les annotations constituent en quelque sorte des mini-commentaires linguistiques permettant d'identifier les unités d'une langue. Elles permettent d'ajouter de l'information phonologique, morphologique, syntaxique, sémantique, pragmatique et discursive, dépendant des objectifs poursuivis, ce qui permet de faire ressortir des patrons à divers niveaux de structure de la langue (Johnston, 2010, p. 112). Les gloses constituent un cas particulier d'annotation. Elles consistent en des étiquettes, composées d'un ou de quelques mots, permettant de traduire un mot ou un morphème dans une autre langue (Dubuisson et Lacerte, 1996; Johnston, 2010). Par convention, elles sont écrites en majuscules. La glose doit rendre possible l'identification adéquate d'un signe dans différents contextes, peu importe les modifications qu'il reçoit. L'utilisation de telles gloses facilite, entre autres, la recherche d'un signe et de ses variantes phonétiques dans un corpus dans différents contextes.

Afin d'annoter et d'analyser les données de notre corpus, nous utilisons deux principaux outils, soit un outil d'annotation, le logiciel *Elan* et le logiciel Excel, que nous utilisons comme outil de codification. Le logiciel *Elan* permet l'annotation des données ainsi que la recherche directement dans les fichiers d'annotation. La codification des données dans le logiciel *Excel* nous permet de dépasser certaines limites de l'annotation (dues au canevas utilisé dans *Elan*), en plus de coupler les données issues de la fonction de visualisation de *Cortex* à celles de l'annotation. Dans les sous-sections qui suivent, nous présentons d'abord la démarche d'annotation du corpus (4.2.1), puis la grille de codification que nous avons utilisée (4.2.2).

4.2.1 L'annotation du corpus à l'aide du logiciel Elan

L'annotation du corpus est effectuée à l'aide du logiciel *Elan*⁸⁰, version 4.7.1, logiciel d'annotation digitale créé par le *Max Plank Institute of Psycholinguistics in Nijmegen, The Language Archive, Nijmegen*, aux Pays-Bas. *Elan* permet de synchroniser un ou plusieurs segments de vidéos avec des annotations effectuées dans lignes d'annotation créées par

⁸⁰ Eudico linguistic annotator, voir <http://tla.mpi.nl/tools/tla-tools/elan/>

l'utilisateur (Crasborn et Sloetjes, 2008). Un fichier d'annotation est composé de plusieurs lignes d'annotation qui permettent d'annoter de multiples couches d'information simultanément, temporellement synchronisées avec la ou les vidéos attachées.

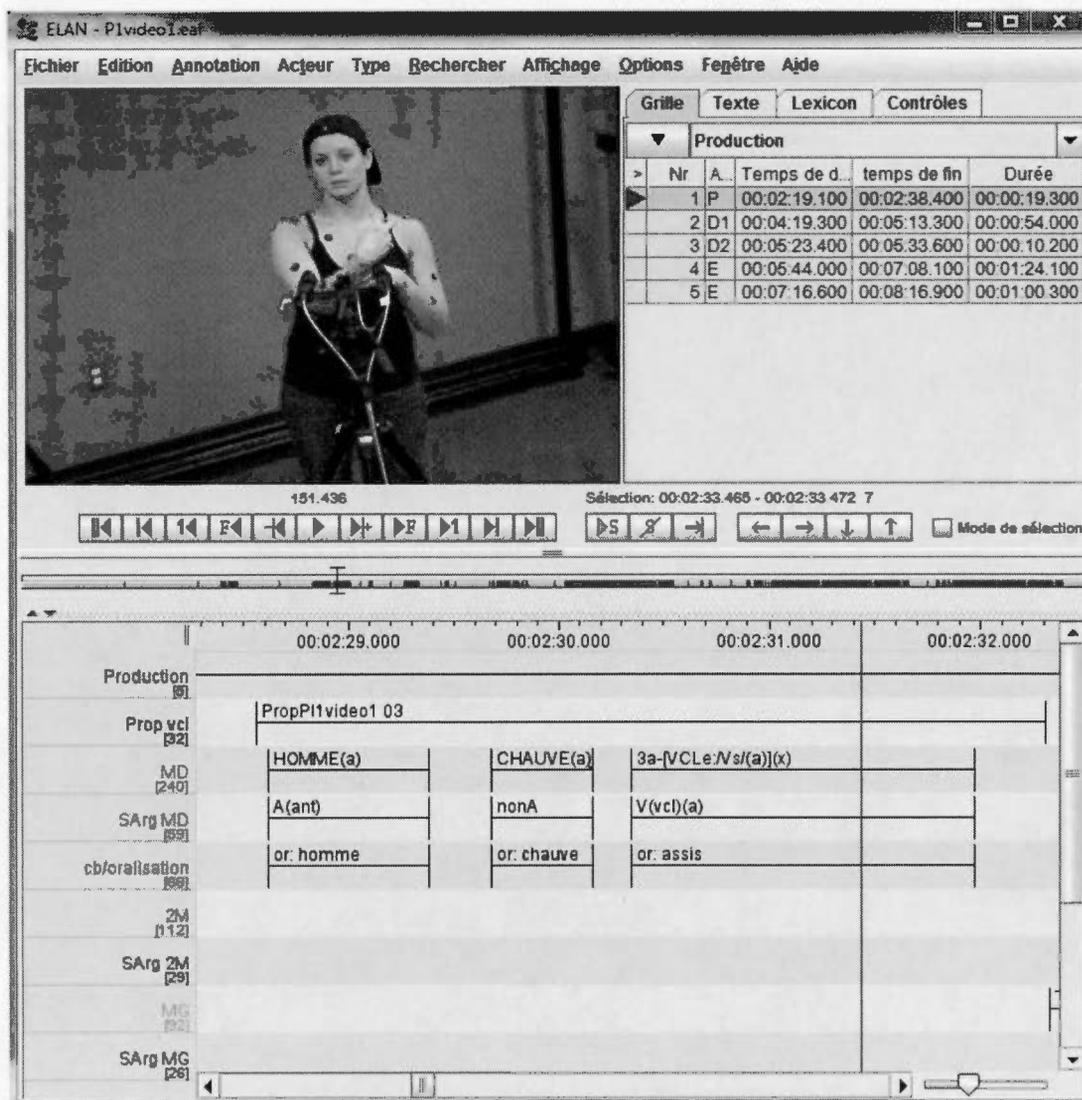


Figure 4.4 Le logiciel d'annotation Elan.

Nous utilisons un fichier d'annotation ELAN pour chaque ensemble de productions obtenues à la suite de la présentation d'une vidéo et des questions qui lui sont associées. Comme base à l'annotation, nous avons utilisé le canevas d'annotation en vigueur au Groupe

de recherche sur la LSQ au moment de l'annotation des données (déjà appliqué à la plupart des données du pilote), auquel nous avons ajouté des lignes d'annotation spécifiquement pour ce projet. Dans cette section nous décrivons les lignes d'annotation pertinentes à notre analyse, dont la liste ainsi qu'une courte description sont présentées dans le tableau 4.3 (les lignes d'annotation que nous avons ajoutées aux fins de notre analyse sont en caractères gras dans le tableau). De façon générale, les nouvelles annotations du gabarit ont été faites en priorisant l'annotation des segments qui contenaient des VCL. Quoiqu'il ait été souhaitable de compléter l'annotation des nouvelles informations pour toutes les productions, nous avons procédé de la sorte par souci d'économie de temps.

Tableau 4.3 Lignes d'annotation utilisées dans ELAN et leur description.

Lignes d'annotation (abréviation)	Description courte
• Question	Identifie la question
• Production	Identifie le type de production que constitue la réponse
• Prop VCL	Identifie les propositions qui contiennent un VCL
• MD • 2M • MG	Identification des signes produits par la main droite, la main gauche ou les deux mains (bimanuels)
• Arg MD • Arg 2M • Arg MG	Identifie la structure argumentale de la proposition (prédicats, arguments et non-arguments)
• Réf	Indique un indice sémantique permettant d'identifier (et de suivre) le référent
• AS	Indique l'association spatiale du signe identifié (indice)
• Regard	Indique le comportement des yeux
• T	Indique les comportements du tronc
• Cb/Oralisation	Identifie les oralisations et les comportements de la bouche
• Représentation corporelle	Indique les périodes de représentation d'action (RA) et de représentation de discours (RD)

4.2.1.1 L'identification des types de production

La ligne d'annotation *Question* est utilisée pour les questions du test desquelles découlent les réponses que nous analysons. La question est identifiée par son numéro. La ligne d'annotation *Production* identifie le type de production que constituent les réponses aux différentes questions, parmi les quatre types que nous avons présentés en 4.1.3, soit les récits de

mouvement et de localisation, les descriptions de scène statique, les récits d'expérience personnelle et les récits hypothétiques.

4.2.1.2 La proposition

Les annotations dans la ligne d'annotation *Proposition (Prop VCL)*⁸¹ identifient les différentes propositions contenant au moins un VCL, et sont identifiées par un nombre incrémenté automatiquement par le logiciel Elan (par exemple *PropP11videol 01*). La segmentation des propositions dans le discours en langue des signes, tout comme en langue orale d'ailleurs, est problématique (Crasborn, 2008; Tang et Lau, 2012). Cela s'explique en grande partie par le fait que les critères et catégories traditionnels sont établis à partir des données orales ou écrites (par exemple proposition simple, subordonnée, relative, etc.) s'appliquant difficilement aux langues des signes et leurs contextes spatiaux (Ormel et Crasborn, 2012). Afin de segmenter les différentes propositions dans le flot de la production, nous utilisons l'interaction de critères formels et sémantiques.

Traditionnellement, les critères identifiés comme marques ou indices de frontière de propositions sont manuels et non manuels, et incluent les clignements des yeux, les changements de direction du regard, les changements de position de la tête et du tronc, les inclinaisons de la tête (en particulier l'inclinaison de la tête vers l'arrière en début de phrase), les mouvements des sourcils, le fait de laisser tomber les mains pendant la production (*dropping of the hands*), les comportements de la bouche, et changement de rythme de production (Fenlon, 2010; Nespors et Sandler, 1999; Nicodemus, 2007). On trouve aussi certains signes lexicaux, tels que PREMIÈREMENT, DEUXIÈMEMENT, etc., MAIS, APRÈS. De plus, la fin de phrase affecte la répétition des signes (les signes en fin de phrase tendent à être plus longs, donc répétés plus souvent qu'à l'intérieur de la phrase. De façon générale, ces critères ne permettent pas, individuellement, d'identifier une frontière de phrase de façon claire. De plus, il semble que leur utilisation puisse varier d'une langue à l'autre (Tang et Lau, 2012). Toutefois, ils interagissent pour former des contours prosodiques, qui

⁸¹ L'utilisation de ces lignes d'annotation est fortement inspirée de Johnston *et al.* (2013) et Ferrara (2012).

eux, sont significatifs en ce qu'ils permettent d'identifier les frontières de constituants (Hodge *et al.*, 2011; Johnston, 1996).

Sur le plan sémantique, nous considérons, à l'instar de Johnston (2014), qu'une proposition est une suite cohérente qui contient minimalement un prédicat. L'identification des propositions du discours va donc de pair avec l'identification des arguments de la proposition. Les lignes d'annotation *Argument* (*Arg MD*, *Arg 2M* et *Arg MG*) identifient les éléments signés manifestes de la relation prédicat-argument (Johnston, 2014). Par éléments manifestes de la relation, nous entendons, à l'instar de Johnston, l'identification des signes manuels qui identifient les principaux référents participant à l'événement décrit par la proposition. Le but de l'utilisation des lignes d'annotation *Argument* est d'identifier l'élément principal de prédication de la proposition (un verbe ou un groupe de verbe, dont minimalement un VCL, dans le cadre de notre étude) ainsi que les signes discrets qui sont les arguments du verbe (ou de la proposition) afin de déterminer leur nombre et leur ordre d'apparition dans la proposition. Nous n'identifions donc que la tête des constituants verbaux ou nominaux de la proposition. Les autres éléments, modificateurs ou spécificateurs (adjectifs, numéraux, quantificateurs avec les noms, ou encore adverbes, modaux, et auxiliaires avec les verbes) sont identifiés comme non-arguments du prédicat. Notre démarche a donc consisté en l'identification de contours, à partir de la vidéo et des lignes d'annotation du comportement non manuel (regard, tronc, oralisation et comportements de la bouche, présentées en 4.2.1.5) et leur croisement avec la codification des éléments sémantique. Bien entendu, le processus est bidirectionnel, en ce que les contours aident à vérifier l'identification sémantique, et cette dernière participe à confirmer la segmentation de contours.

Le verbe principal de la proposition est identifié V. Si plus d'un verbe est présent, nous les identifions en ordre d'apparition (V1, V2, etc.). Les VCL sont indiqués par la marque (VCL) à la suite de l'annotation (par exemple V1(VCL)). Les arguments sont aussi identifiés selon leur ordre d'apparition (A1, A2, etc.). Un argument qui est l'antécédent d'un VCL dans la même proposition est marqué (ant) après la glose. Tous les autres signes sont identifiés comme des non-arguments (nonA). Les phrases (78) et (79) présentent des exemples de l'annotation des signes manuels (première ligne) sous la ligne d'annotation *Argument*. Dans l'exemple (78), la proposition contient un seul verbe, un VCL. L'argument de la proposition FILLE en est

l'antécédent. Dans l'exemple (79), la phrase contient une série de deux verbes, soit un VCL suivi d'un verbe lexical. Un des arguments de la proposition est prononcé (FILLE), mais il ne s'agit pas de l'antécédent du VCL.

(78)

	FILLE(b)	BELLE(b)	PTÉ3(ax)	3b-[VCLE:/1 ^S /(b)](x-y)
<i>Argument :</i>	A1(ant)	nonA	nonA	V(VCL)

« La belle fille de ce magasin de vêtements (là) est venue me voir (en marchant). »

(79)

	APRÈS	FILLE(a)	3a-[VCLP:/ \bar{E} ^o /(c)](X)	3a-LIRE(X)
<i>Argument :</i>	nonA	A1	V1(VCL)	V2

« Après, la fille ouvre (la revue) et la lit. »

Dans notre corpus, on dénombre 509 propositions à VCL. De ce nombre, 472 sont des propositions simples, c'est-à-dire qui ne contiennent qu'un prédicat (le SV peut être complexe et contenir plus d'un verbe, mais il ne s'agit d'un seul prédicat). De plus, dans le corpus, 37 propositions sont complexes. Parmi celles-ci, 28 encadrent une seconde proposition et 9 sont identifiables comme principales et subordonnées⁸².

Afin d'examiner les patrons que nous recherchons (la relation entre le VCL et ses arguments, ainsi que la relation entre le VCL et les autres V dans les constructions à VCL), nous avons décidé de ne pas tenir compte de la complexité des propositions, c'est-à-dire que nous considérons toutes les propositions à VCL au même niveau, qu'elles soient comprises dans une structure complexe (subordination, coordination, incises, etc.) ou non. Finalement, en ne considérant que les propositions à VCL contenues dans les propositions complexes, le nombre de propositions retenues est resté le même (n=509). Cela s'explique par le fait que toutes les propositions qualifiées de complexes ci-haut ne contiennent en fait qu'un seul noyau argument-prédicat contenant au moins un VCL. Parce que d'une part, on dispose de peu de connaissances sur la structure des propositions complexes dans les langues des signes et d'autre part que les structures propositionnelles complexes ne sont pas propres aux VCL et

⁸² Voir Rinfret (2009) pour une description des phrases complexes en LSQ.

que leur analyse nécessiterait plus de données, nous laissons donc l'analyse fine de ces propositions complexes à des travaux ultérieurs.

4.2.1.3 L'identification des signes

Les annotations contenues dans les lignes d'annotation *Main droite (MD)*, *Deux mains (2M)* et *Main gauche (MG)* identifient les signes manuels. Le choix de la ligne d'annotation sur laquelle annoter le signe est fait en fonction de la classe structurelle du signe, qui distingue les signes selon que leur forme de citation est unimanuelle (produite par une seule main) et produite par la main gauche ou droite, ou encore bimanuelle (produite par les deux mains) (Dubuisson, Lelièvre et Miller, 1999). L'identification des signes sur trois lignes d'annotation distinctes permet donc de distinguer la production de signes bimanuels de la production de deux signes unimanuels produits simultanément. De plus, elle permet de distinguer les signes produits par la main dominante et non dominante des signeurs.

De la même façon que le problème se pose pour la segmentation des propositions, la segmentation des signes dans le flot continu de signes est aussi souvent problématique. Nous utilisons, à l'instar de Zwitserlood (2003), les indices phonologiques suivants comme critères de segmentation des signes (minimalement un de ces indices) :

- Un changement de configuration manuelle;
- Un changement de lieu d'articulation, ou encore
- Un changement de mouvement.

L'annotation des gloses dans les différentes lignes d'annotation se fait en fonction des critères énoncés au début de la thèse (pages liminaires). Rappelons que la notation du VCL est effectuée selon le modèle suivant : [VCLE:/V'(b)], dans lequel la lettre suivant en indice identifie le type de classificateur (entité (e), STF (s) ou préhension (p)), suivi d'une description de la configuration manuelle, selon le système de notation utilisé par le Groupe de recherche

sur la LSQ⁸³ et de l'indice sémantique, entre parenthèses, identifiant le référent du classificateur.

Dans la thèse comme dans les annotations du corpus, nous avons évité d'utiliser une glose sémantique pour l'annotation des VCL. En effet, étant donné la nature complexe, polymorphémique, des VCL, une telle glose a plusieurs désavantages. D'abord, elle peut être très longue, ce qui rend les annotations difficiles à lire et à utiliser. De plus, le sens du VCL est difficile à traduire en mot; les indices que sont la configuration manuelle, les indices spatiaux et le type de verbe permettent de l'identifier de manière plus efficace et économique. Le sens global des VCL des exemples de la thèse se trouve dans l'interprétation des exemples, entre guillemets, sous la transcription. Par ailleurs, les gloses sémantiques proposées par les auteurs représentent souvent plus l'interprétation, en contexte discursif, que le sens du VCL.

4.2.1.4 Référent et Association spatiale

La ligne d'annotation *Référent (Réf)* permet d'assigner aux signes manuels un indice référentiel (constitué d'une lettre minuscule de la série a, b, c, etc.) afin de faire un lien avec les différents signes liés à un même référent.

La ligne d'annotation *Association spatiale (AS)* permet d'annoter l'association spatiale des signes. On note par un indice spatial chaque locus associé à un signe manuel. À l'instar de Parisot (2003), les lettres minuscules de la série x, y, z, etc. sont utilisées pour indiquer l'association entre un point de l'espace et un signe. Les mêmes lettres majuscules sont quant à elles utilisées pour indiquer l'association spatiale d'un signe à une zone de l'espace. Les conventions d'annotation relatives aux indices spatiaux et référentiels sont présentées dans la convention de transcription disponible au début de la thèse (pages liminaires).

⁸³ La liste des configurations manuelles ainsi que les symboles utilisés pour leur identification sont fournis à l'Annexe A. La convention de notation des configurations manuelles est expliquée dans la convention de transcription, au début de la thèse. Comme ce ne sont pas tous les symboles qu'il est possible d'utiliser dans *Elan*, nous avons, pour certaines configurations, utilisé une approximation graphique afin d'identifier certaines configurations manuelles (par exemple les exposants et indices sont transcrits linéairement).

4.2.1.5 Les comportements non manuels

La ligne d'annotation *Regard* est segmentée selon les différentes positions des yeux. Les différentes positions peuvent être les suivantes :

- Le regard est dirigé vers l'interlocuteur (la deuxième personne du discours, dans le cadre du projet, il s'agit de l'expérimentateur).
- Le regard est dirigé vers un locus spatial du discours et dans ce cas, le locus en question, ainsi que le référent correspondant est indiqué à l'aide d'indices spatial et sémantique.
- Le regard porte sur les mains du signeur, qui sont elles-mêmes situées sur un locus spatial (ce locus est spécifié dans la ligne d'annotation dédiée à l'association spatiale des signes manuels).

De plus, on indique dans cette ligne d'annotation les battements de paupières (clignements des yeux).

La ligne d'annotation *Tronc* (T) indique les différentes positions du tronc et de la tête du signeur, qui participent au sens linguistique en marquant l'association spatiale d'un référent. Les mouvements du tronc peuvent être un déplacement latéral du tronc, une rotation ou encore une avancée ou un recul du tronc. L'annotation des différents mouvements du tronc indique leur portée syntaxique, le locus vers lequel le mouvement est effectué ainsi que le référent impliqué dans l'association spatiale.

Finalement, la ligne d'annotation *Oralisation* permet d'indiquer les différents comportements expressifs de la bouche et les oralisations, ainsi que leur portée. L'oralisation est définie comme l'articulation de mots avec ou sans l'aide de la voix et est considérée comme un phénomène d'emprunt à la langue orale découlant du contact entre les langues (Dubuisson *et al.*, 1992). L'oralisation se trouve dans trois contextes : elle peut être employée simultanément avec un signe (et faisant partie de la forme lexicale du signe), employée seule, ou employée simultanément avec un signe, mais constituant un signe indépendant du signe articulé par les mains. L'oralisation se distingue des comportements expressifs de la bouche. Ceux-ci sont des formes particulières que prend la bouche dans des contextes spécifiques (Dubuisson *et al.*, 1996). On trouve parmi celles-ci des configurations dans lesquelles la bouche est béante ou dépitée. D'autres se réalisent par certaines positions des lèvres, qui peuvent être fermées et tendues ou étirées. Nous considérons aussi l'expiration qui accompagne certains signes

comme une configuration particulière de la bouche. Les comportements de la bouche et l'oralisation sont des critères pouvant faciliter la distinction entre le nom et le verbe. Voghel (2006), à l'instar de Johnston (2001, pour l'Auslan), suggère qu'en LSQ, l'oralisation est fortement associée au nom alors que les comportements de la bouche sont associés aux verbes.

4.2.1.6 Les structures de représentation corporelle

Nous avons utilisé la ligne d'annotation *Représentation corporelle* afin d'identifier les différentes périodes durant lesquelles le discours produit par le signeur comporte des éléments de représentation⁸⁴.

Afin de définir les structures de représentation corporelle, nous utilisons les critères suivants, proposés par Saunders (2016). Les travaux antérieurs ont montré que ces structures sont décrites dans les langues des signes comme une structure où :

1. Le point de vue rapporté n'est plus celui du locuteur, mais celui d'un actant;
2. Il y a une rupture du contact visuel au début de la structure le locuteur adopte une position particulière du tronc ou de la tête qui est distincte de la position du locuteur;
3. La position du tronc, ou de la tête, est interprétée comme une position de première personne;
4. L'événement rapporté peut être des actions, des paroles ou des pensées.

L'identification des structures de représentation corporelle est importante dans notre recherche parce que dans certains cas, la relation prédicat-argument est exprimée par ces périodes : leur prise en compte permet donc la précision des rôles thématiques.

Comme les structures de représentation corporelle ont une certaine durée dans le discours, et qu'elles engagent des mouvements du tronc et des yeux, nous avons considéré les mouvements du tronc et du regard relevés à l'intérieur de structures de représentation corporelle séparément des moyens morphosyntaxiques.

⁸⁴ Voir la section 2.1.3.2 pour une introduction des structures de représentation corporelle et de ses fonctions dans le discours en LSQ.

4.2.2 La grille de codification

La grille de codification que nous utilisons comporte quatre parties. La première partie sert à l'identification des VCL. À partir d'une recherche dans *Elan*, pour chaque VCL du corpus, les informations suivantes sont extraites :

- L'identification du participant;
- L'identification de la vidéo;
- Le type de production;
- Le temps de début de la production du signe et sa durée;
- La glose du signe.

Identification du VCL (VCL)					
Participant	Vidéo	Production	Chrono début VCL	Durée VCL	Glose VCL

La deuxième partie de la grille d'analyse comprend les informations relatives au VCL. Elles encodent :

- Le type de VCL (entité, STF ou préhension);
- La forme phonologique du classificateur (configuration manuelle)⁸⁵, ainsi que le rôle thématique de l'argument dont le locus porte la référence, parmi les rôles suivants : agent, patient, thème, locatif;
- La forme du mouvement;
- La production unimanuelle ou bimanuelle du signe.

Comme pour les informations de la première partie de la grille, celles-ci sont extraites d'une recherche automatique dans les annotations d'*Elan*.

⁸⁵ Rappelons que la liste des configurations manuelles ainsi que les symboles utilisés pour leur identification sont fournis à l'Annexe A.

Caractéristiques du VCL (VCL)				
Type de VCL	Classificateur	Rôle sémantique	Mouvement	Uni/bimanuel

La troisième partie de la grille encode les informations relatives à la relation entre le classificateur et son antécédent. Elle comprend :

- L'identification de l'antécédent nominal (le nom en glose qui actualise le référent, ou le référent (en minuscules) s'il est identifiable dans le contexte, mais non actualisé par un nom);
- La position de l'antécédent par rapport au VCL (avant, simultanément ou après);
- La présence (ou l'absence) de l'antécédent dans la proposition à classificateur;
- La distance entre le VCL et son antécédent. Celle-ci est calculée selon le nombre de signes qui les sépare⁸⁶;
- Le type d'information véhiculée par le VCL. celui-ci peut être de la nouvelle information ou encore de l'ancienne information.

Relation Classificateur-Antécédent					
Antécédent	Position	Prop à VCL	Distance	Nombre de signes	Information

Finalement, la quatrième partie de la grille de codification comprend les informations relatives à l'association spatiale et l'accord du VCL. Elle indique :

- La présence (ou l'absence) d'association spatiale ainsi que le moyen utilisé, s'il y a lieu (plus d'un moyen peut être identifié);
- La forme de l'association spatiale est aussi identifiée (par exemple un point ou une zone, ou une série de points);
- Le rôle thématique de l'argument dont le locus porte la référence, parmi les rôles suivants : agent, patient, thème, locatif (source et but).

⁸⁶ Les signes dont la simultanéité est totale comptent pour un signe, alors que tous les signes dont la simultanéité est décalée sont comptés.

AS	Moyens manuels						
	Loc1	Forme	Rôle	Loc2	Forme	Rôle	Autre spécifier

Moyens non manuels					
Tronc	Rôle	Tête	Rôle	Regard	Rôle

4.3 Conclusion

Ce chapitre nous a permis de présenter les données sur lesquelles repose l'analyse de la thèse, ainsi que les méthodes et outils d'annotation, de codification et d'analyse.

CHAPITRE V

RÉSULTATS : ANALYSE DE LA STRUCTURE MORPHOLOGIQUE ET DU MARQUAGE ARGUMENTAL DES VCL

L'objectif principal de la thèse est de fournir une analyse explicative de la nature et du fonctionnement des VCL de la LSQ. Elle vise, à partir de la description et de l'analyse lexicale, morphosyntaxique, syntaxique et discursive, à comprendre et expliquer leur fonctionnement au-delà des listes, et ultimement à proposer un modèle explicatif du système des VCL de la LSQ. Dans ce chapitre, nous décrivons et analysons, pour les trois types de VCL de la LSQ (VCLE, VCLP et VCLS), d'une part leurs principaux éléments de structure (configuration manuelle et mouvement, section 5.1), et d'autre part leur marquage argumental (section 5.2).

5.1 Réanalyse des éléments de structure des VCL du corpus

La réanalyse de l'inventaire des classificateurs (configurations manuelles) et des VCL (mouvements) que nous proposons dans cette section est fondée sur la proposition que nous avons formulée à la section 3.2.4.3. Elle repose sur deux prémisses, soit :

- 1) Les classificateurs sont des éléments monosémiques qui peuvent entrer dans la formation de VCL des trois catégories suivantes :
 - Les VCLE, qui expriment la localisation et le mouvement de personnes, d'animaux ou d'objets;
 - Les VCLP, qui expriment le mouvement d'objets, induit par un acteur qui les manipule;
 - Les VCLS, qui expriment des informations descriptives sur la taille, la forme et l'extension de personnes, animaux ou objets.
- 2) Le mouvement du VCL en contexte détermine le type de représentation d'une entité, et exprime la distribution, le trajet, la manière de son mouvement ou encore son

extension dans l'espace. Du fait même, le mouvement est responsable de la catégorie du VCL.

Cette catégorisation des VCL selon trois types est fréquemment utilisée dans les langues des signes (Johnston et Schembri, 2007; Meir et Sandler, 2008; Sandler et Lillo-Martin, 2006; Schembri, 2001, 2003). Toutefois, notre proposition diffère de ces dernières en ce que les classificateurs ne sont pas marqués pour la catégorie. En effet, c'est le mouvement qui détermine le type du VCL ainsi que le type de représentation du référent opéré par le classificateur. Notre analyse des configurations manuelles et des mouvements emprunte aux travaux antérieurs sur la LSQ (Dubuisson *et al.*, 1996; Lajeunesse, 2001), ainsi que sur les différentes langues des signes, principalement les travaux de Engberg-Pedersen (1993), Schembri (2001, 2003), Supalla (1978, 1982, 1986) et Zwitserlood (2003). Bien entendu, l'inventaire des emplois que nous analysons ainsi que l'inventaire des éléments constitutifs des VCL (configurations manuelles et mouvements) que nous dressons n'a pas la prétention d'être exhaustif. La taille et les limites de l'inventaire que nous avons dressé sont tributaires des limites des différentes sources de données ainsi que des moyens d'élicitation utilisés. En effet, les combinaisons des différents éléments constitutifs des VCL varient en fonctions de contraintes linguistiques, articulatoires et conceptuelles, ce qui en fait des objets difficiles à anticiper pour l'élicitation.

5.1.1 La configuration manuelle dans les VCL de la LSQ

L'inventaire des classificateurs de la LSQ que nous avons effectué est présenté au tableau 5.1. Les emplois tirés d'autres sources que du corpus de la thèse sont indiqués entre parenthèses dans le tableau.

Tableau 5.1 Inventaire des morphèmes classificateurs de la LSQ et de leurs principaux emplois dans les trois types de VCL du corpus.

	Classificateur	Emplois		
		VCLE	VCLP	VCLS
/1 ^s /		Personne debout Jambe d'une personne (Objet long et mince)	(Petite entité)	-
/1 ^{s*} /		(Très petite entité)	(Toucher)	Traceur
/V ^s /		Personne debout/assise	(Petite entité)	-
/V ^v /		(Véhicule)	-	-
/B ^v /		Entité mince et plate Surface Personne qui tient un livre	Entité plate	Étendue d'une surface
/F ^o /		Petite entité ronde	-	Volume d'une entité cylindrique
/5 ^c /		Entité sphérique Personne qui tient une pomme Entité cylindriques Entité massive	Entité sphérique Entité massive Entité cylindrique	Volume d'une entité massive
/T ^m /		-	Entité mince et plate	-
/F ^o /		-	Entité mince	Forme d'une entité mince
/I ^c /		Entité mince (à épaisse)	(Entité mince à épaisse)	Contour d'une entité massive
/B ^c /		(Entité mince à épaisse)	Entité mince à épaisse Entité épaisse	-
/AB/	Avant-bras	(Grande entité verticale)	-	-

On remarque dans le tableau 5.1 que certains classificateurs peuvent apparaître dans les trois types de VCL, alors que d'autres n'apparaissent que dans un ou deux types de VCL. Afin de tester les combinaisons possibles, nous avons tenté d'éliciter, auprès de nos informateurs, des emplois de chacun des classificateurs dans chaque type de VCL. Certaines combinaisons que nous avons ainsi forcées sont fort peu fréquentes selon les informateurs interrogés et quelques-unes d'entre elles constituaient des innovations pour certains d'entre eux⁸⁷. Leur faible fréquence s'explique par le fait que certains référents ne sont que très rarement utilisés et le sont dans des contextes très spécifiques. Par exemple, notons l'utilisation du CL:/V^S/ pour représenter une personne se déplaçant debout qui, sans la manière du mouvement exprimée par l'oscillation des doigts qui exprime le sens de 'marcher', exprime que la personne se déplace en flottant dans les airs. Quoique ce contexte soit très rare (à moins de parler de vampires ou de lévitation), la combinaison d'éléments est quand même grammaticale et acceptable.

Par ailleurs, certaines combinaisons mouvement-classificateur se sont avérées impossibles à produire pour nos informateurs (elles sont marquées d'un trait dans les cases correspondantes du tableau). Nous proposons que ces impossibilités soient dues à trois types de contraintes, soit linguistiques, articulatoires et conceptuelles. Les contraintes linguistiques et articulatoires qui régissent le système des VCL seront exposées au fil des exemples du chapitre. Nous proposons que les contraintes conceptuelles découlent en grande partie des limites du potentiel de représentation offert par l'iconicité d'image. En effet, quoique les articulateurs manuels aient un fort potentiel de représentation iconique, celui-ci n'est pas suffisant afin de générer la représentation iconique de tous les référents dans tous les contextes.

Finalement, nous considérons, à l'instar de Zwitserlood (2003) la variation du degré de pliage et de courbure des doigts, d'écartement des doigts et de la position du pouce au sein d'une même configuration manuelle comme des variantes d'un même classificateur, dont la forme peut varier en fonction du référent. La variation phonétique des classificateurs est discutée à la section 5.1.1.13.

⁸⁷ La discussion des combinaisons qui constituent des innovations contextuelles est présentée en 3.2.3.

5.1.1.1 CL:/1^S/

Dans notre corpus, le CL:/1^S/ représente une entité du point de vue de sa forme longue et mince et ne se trouve que dans des VCLE, dans lesquels il est utilisé pour représenter globalement une personne debout, ainsi qu'une jambe d'une personne. Par ailleurs, il peut aussi être utilisé pour représenter des objets longs et minces. Dans notre corpus, CL:/1^S/ a été utilisé pour représenter une personne debout avec les référents des noms suivants : FANTÔME, FILLE, FEMME, GARÇON, HOMME, MOI, MONSIEUR, PATRON, PERSONNE. C'est le cas de l'exemple présenté en (80), dans lequel le CL:/1^S/ est utilisé dans un VCLE qui exprime le déplacement d'une personne debout entre deux lieux de l'espace.

(80)



UNE(a)



FILLE(a)

3a-[VCLE:/1^S/(a)](x-y)

« Une fille arrive. »

L'utilisation de CL:/1^S/ pour représenter une personne est plus contrainte que lorsqu'il représente une jambe ou encore un objet long et mince. Ces contraintes découlent du degré d'iconicité en jeu dans la représentation du référent. En effet, dans les VCLE:/1^S/ qui expriment la localisation ou le mouvement d'une personne, l'orientation du classificateur est toujours contrainte à la verticale, et ne peut être modifiée pour exprimer un changement de posture de la personne. Afin d'exprimer un changement de posture du référent, le signeur doit plutôt utiliser par exemple le CL:/V^S/, qui peut représenter une personne du point de vue de ses deux jambes (voir section 5.1.1.3) ou encore un verbe lexical (TOMBER, ÊTRE-COUCHÉ, etc.)⁸⁸. De plus, le CL:/1^S/ qui représente une personne est aussi contraint du point de vue de sa forme : il ne peut être décomposé en parties iconiques significatives. En effet, le

⁸⁸ En effet, une personne debout peut être représentée comme une entité longue et mince (CL:/1^S/) ou du point de vue de ses jambes (CL:/V^S/), mais une personne couchée est toujours représentée du point de vue de ses jambes, mettant en saillance son aspect plat.

bout de l'index ne peut entrer en contact avec un autre classificateur pour signifier un contact de la tête de la personne avec une autre entité, de la même façon que la base de la main ne peut être située sur un autre classificateur (par exemple représentant une surface, comme le CL:/B/, voir section 5.1.1.5) pour représenter un contact des pieds de la personne avec une autre entité. Le CL:/1^S/ est donc utilisé plus spécifiquement pour exprimer le déplacement d'une personne ou sa localisation dans l'espace, peu importe les relations physiques (impliquant un contact) qu'elle entretient avec les autres entités.

Le CL:/1^S/ peut aussi représenter d'autres types d'entités, comme des parties du corps et des objets longs et minces, et son utilisation est alors plus iconique que l'emploi précédent. Dans notre corpus, trois occurrences du CL:/1^S/ réfèrent aux jambes d'une personne, utilisées avec l'antécédent FILLE. Dans l'exemple (81), le CL:/1^S/ est utilisé pour représenter la forme longue d'une jambe de la fille (troisième photo). Les deux premiers VCL de la proposition expriment que la fille s'assoie et se retourne (elle change d'orientation). Ensuite, le VCLE:/1^S/ exprime le mouvement d'une des jambes de la fille, qui se croise les jambes. Dans cet exemple, l'index est courbé, et représente iconiquement le pliage de la jambe de la fille.

(81)



MD : 3a-[VCLE:/V^S/(a)](x) 3a-[VCLE:/V^S/(a)](x) 3a-[VCLE:/1^S/(a)](x)
 « (La fille) s'assoit, se retourne, se croise les jambes et boude. »

Dans l'exemple (82), deux VCLE:/1^S/ sont utilisés pour exprimer le déplacement de la fille, qui recule, du point de vue de la représentation de ses jambes tendues.

(82)

MD : 3a-[VCLE:/1^S/(b)](x-y)MG 3a-[VCLE:/1^S/(b)](x-y)

« La fille recule. »

Selon nos informateurs, malgré que des exemples de ce type n'apparaissent pas dans notre corpus, le CL:/1^S/ peut aussi être utilisé pour représenter toutes sortes d'entités longues et minces, telles qu'un crayon, un tuyau, un poteau, etc. L'exemple (83) (reprise de (43)) présente une occurrence du VCLE:/1^S/, utilisée pour représenter la localisation d'un crayon posé sur une table⁸⁹. À la différence des emplois du VCLE:/1^S/ renvoyant à une personne, les autres entités (incluant la représentation individuelle des jambes d'une personne) peuvent être représentées par le VCLE:/1^S/ dans différentes orientations, dépendant de l'orientation du référent à exprimer. De plus, les VCLE : /1^S/ peuvent être mis en contact avec d'autres VCL afin d'exprimer un contact entre deux entités, par exemple pour exprimer la position de deux crayons en équilibre l'un sur l'autre. Finalement, il semble, comme nous l'avons montré en (81), que la forme du CL:/1^S/ peut être altérée (courbure) pour représenter iconiquement la forme de l'objet long et mince. Nous proposons que les différences d'emplois du CL:/1^S/ soient dues à des contraintes conceptuelles liées à l'iconicité de ces formes. La représentation d'une personne debout par le CL:/1^S/ est plus conventionnelle et moins iconique que la représentation des autres types de référents par le même classificateur. Cela contraint son utilisation et qui est alors plus systématique et permet une représentation moins isomorphe des relations spatiales.

⁸⁹ Cet exemple est tiré du corpus Marqspat, mais d'un signeur dont les productions n'ont pas été retenues pour notre analyse.

(83)



CRAYON(a)
« Le crayon est là. »



[VCLE:/1^S/(a)](ax)

Dans les descriptions de Dubuisson *et al.* (1996, p. 40) et Lajeunesse (2001, p. 60), la forme /1^S/ correspond à trois classificateurs, appartenant aux classes « personne », « instrument » et « objet long et mince ». Selon les auteures, le CL:/1^S/ qui représente des personnes incorpore le signe UN (dont la configuration manuelle est /1^S/), et n'est donc pas iconique. Dans les deux autres cas, les entités ont la particularité d'avoir une forme longue et mince et ils se distinguent par leur nature, soit d'être un instrument (par exemple un tournevis) ou encore un objet long et mince (une cigarette). À la différence de ces dernières, notre proposition considère ces trois formes comme un seul et même classificateur sur la base de caractéristiques visuogéométriques (forme allongée) et sémantiques ('long et mince').

La forme du CL:/1^S/ peut aussi incorporer un numéral. En effet, nous avons relevé dans notre corpus les formes /V'/ (exemple (84), images a et b) et /5^S/ (exemple (86), troisième image), qui représentent respectivement trois personnes debout et une quantité indéfinie d'entités longues et minces. Il a été proposé pour la LSQ que les formes /V^S/ et /V'/ représentent deux et trois personnes debout (Lajeunesse, 2001) et que la forme /5^S/, sert à représenter un nombre indéfini d'entités longues et minces (personnes et objets) (Dubuisson *et al.*, 1996; Lajeunesse, 2001). Nous proposons que toutes ces formes découlent du processus d'incorporation numérale⁹⁰. Zwitserlood (2003, p. 113) décrit ainsi le processus : « In this process fingers can be added to a basic hand with extended index finger, to indicate the number entities involved. »

⁹⁰ Ce processus morphologique s'applique aussi aux lexèmes de la langue. Comme dans les VCL, l'incorporation numérale se produit avec les signes dont la configuration manuelle est un index tendu. Il s'applique généralement à des signes exprimant une durée.

(84)



CONTREMAÎTRE(a)



6a-[VCLE:/V'/(a)](x-y)

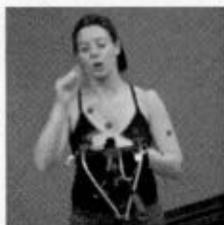


6a-EXPLIQUER-3b

« Les trois contremaîtres viennent lui expliquer (quelque chose). »

De plus, la forme /5^S/ est utilisée avec les noms CARTE, FLEUR et CLÉ. Dans l'exemple (85), deux occurrences du VCLE:/5^S/ apparaissent pour représenter plusieurs cartes et leur localisation. Dans la première, le verbe est bimanuel, et dans la seconde il est unimanuel (produit par la main gauche). Le fait de doubler les mains a pour effet d'exprimer une quantité encore plus importante d'entités, et la position des deux mains dans l'espace exprime leur disposition spatiale. Dans le même ordre d'idée, dans l'exemple présenté en (86), la forme /5^S/ est utilisée pour représenter la localisation de plusieurs fleurs dessinées sur un calendrier.

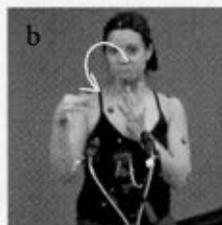
(85)



HOMME(a)



PTÉ3(a)

3a-[VCLE:/5^S/(a)](X) /MD :
MG:MD :
MG :3a-[VCLP:/F⁰/(b)](x1-x2)3a-[VCLE:/5^S/(a)](X)

« L'homme a des cartes (dans ses mains). Il en prend une et la déplace (parmi les autres cartes).

(86)



FLEUR(b)

[VCLE:/5^S/(b)]+(X)

FLEUR(b)

MD :
2M :

DESSIN(a)

« (Sur le calendrier) il y a un dessin avec des fleurs (ici et là, comme ça). »*

Dubuisson et Lajeunesse ont toutes les deux proposé que la forme /5^S/ puisse aussi se réaliser avec la variante phonétique [5'], et que cette forme est alors un allomorphe de la première. Elle se trouve dans l'exemple présenté en (87), à la seconde photo, dans laquelle le VCLE exprime la localisation d'une quantité indéfinie de crayons.

(87)



MD : [VCLE:/B'/(a)](x) [VCLE:/5'/(bc)](x) / PAPIER(b) CRAYON(c)
 MG : 3d-[VCLE:/V^S/(d)](x)(tenue)



MD : [VCLE:/B'/(bc)](x)
 MG : [VCLE:/B'/(a)](x)
 « Il y a du papier, des crayons, etc. (sur la table). »

L'iconicité en présence dans toutes ces formes dans lesquelles un numéral est incorporé, même quand il s'agit d'entités longues et minces (autres que des personnes debout), est plus abstraite et ne représente pas fidèlement la forme ni la disposition des entités. En effet, elles semblent plutôt exprimer la localisation d'une quantité d'entités que leur forme ou leur disposition spatiale. Les exemples présentés en (85) et en (86) montrent une certaine opacité dans la représentation des référents (des fleurs ou des cartes à jouer) par la forme /5^S/. De plus, afin d'exprimer que deux crayons sont posés parallèlement sur une table, les signeurs préfèrent utiliser simultanément deux VCLE:/1^S/ (un sur chaque main) orientés de façon parallèle, ou encore situer avec la même main un VCLE:/1^S/ sur deux loci distincts situés côte à côte de façon à préserver l'iconicité dans la représentation des entités.

Finalement, quoique cette forme ne soit pas attestée pour la LSQ ni dans aucune langue des signes, nos informateurs confirment qu'il est possible d'utiliser le CL:/1^S/ dans un VCLP pour exprimer la préhension ou la manipulation d'un objet impliquant le ventre de l'index. Par exemple, il est possible d'exprimer la tenue d'un porteclé par l'index courbé (/ī^S/), ou encore la préhension d'un crayon en équilibre sur le ventre de l'index tendu.

5.1.1.2 CL:/1^{S*}/

Dans le CL:/1^{S*}/, la configuration manuelle est orientée horizontalement de façon à n'envisager que le bout du doigt dans la représentation de l'entité^{91,92}. Dans notre corpus, les emplois du CL:/1^{S*}/ n'apparaissent que dans des VCLS, dans lesquels le verbe trace le contour d'un référent. Dans cet usage, le VCLS:/1^{S*}/ dessine littéralement le contour du référent dans l'espace à l'aide d'un mouvement continu, comme l'illustre l'exemple (88). Il a été relevé avec les noms SALLE, CALENDRIER, CLÉ (anneau), CV et POMME (une morsure dans la pomme).

(88)

[VCLS:/1^{S*}/(a)](X)

« (La toile du peintre) est comme ça. »

Par ailleurs, le CL:/1^{S*}/ peut aussi se trouver dans les VCLE et dans les VCLP. Dans les VCLE, le classificateur est utilisé pour représenter la localisation ou le mouvement d'entités très petites, voire minuscules, comme un grain de sable ou un petit insecte, des entités dont la forme est difficilement descriptible, ou encore le trajet d'une entité invisible (par exemple, la trajectoire d'une bille à l'intérieur d'un tuyau) (Lajeunesse, 2001). Dans les VCLP, nos informateurs attestent que le CL:/1^{S*}/ est utilisé pour la manipulation d'entités avec le bout du doigt (par exemple, dans l'interaction avec un écran tactile, ou une sonnette ou encore la pose d'un verre de contact).

⁹¹ Nous utilisons le symbole * dans la notation de la configuration manuelle du CL:/1^{S*}/ afin de le distinguer du CL:/1^S/. Ce symbole est à distinguer de l'astérisque au-dessus du chiffre ou de la lettre indiquant la forme de la main utilisé dans la notation de Dubuisson *et al.* (1996), qui indique que les doigts sont convergents.

⁹² Lajeunesse (2001) décrit les emplois de ce classificateur dans les VCLE, qu'elle appelle le classificateur neutre.

Par ailleurs, nous avons relevé à quelques reprises dans notre corpus la forme /5^{S*}/. Elle est utilisée dans des VCLE afin d'exprimer la localisation d'une quantité indéfinie de grains de sable⁹³, comme dans l'exemple (89). Dans cet exemple, le mouvement oscillant des doigts (un peu comme un pianotement), s'ajoute au mouvement de droite horizontale de la main, et exprime la disposition d'une multitude de grains de sable sur une zone de l'espace. De plus, il se trouve dans le VCLS:/5^{S*}/ présenté en (90), dans lequel il exprime la taille et la forme des rayures sur une tasse. Comme pour le CL:/5^S/, nous proposons que le CL:/5^{S*}/ soit le résultat du processus d'incorporation numérale. Nos informateurs confirment que cette forme peut aussi être utilisée dans les VCLP (pour exprimer, par exemple la manipulation d'un clavier du bout des doigts) et les VCLS (par exemple pour tracer des rayures minces).

(89)



[VCLE:/5^{S*}/(a)]+(X)

« Il y a plusieurs (grains de sable) là. »

⁹³ Une autre utilisation du VCLE:/5^{S*}/ a été relevé dans une partie du corpus différente de celle utilisée dans le cadre de cette thèse. Il est utilisé pour représenter le mouvement de papiers mouchoirs roulés en boule, qui se déplacent sur une table par l'effet d'un fil invisible. Cet exemple appuie la proposition selon laquelle le VCLE:/5^{S*}/ permet aussi de représenter des référents dont la forme est inhabituelle ou encore difficile à décrire. Par ailleurs, une utilisation semblable du /V^{1*}/, qui représenterait trois entités, est impossible, possiblement à cause de la forme courte du pouce, qui ne permet pas, avec les autres doigts, de représenter les entités au même niveau.

(90)



MD : [VCLS:/5^{S*}/(a)]+(X)
 MG: [VCLE:/B̄^{*}/(a)](x)
 « Il y a des rayures (sur la tasse). »

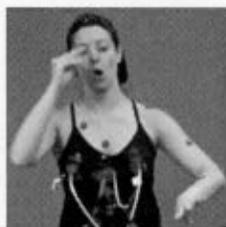
Le CL:/1^{S*}/ et sa forme dérivée CL:/5^{S*}/ ne sont pas décrits dans l'inventaire de Dubuisson *et al.* (1996) et Lajeunesse (2001) ne fait mention que du premier. Toutefois, des classificateurs équivalents sont décrits dans d'autres langues des signes (entre autres Supalla, 1986, pour l'ASL; Zwitserlood, 2003, pour la NGT).

5.1.1.3 CL:/V^S/

Le CL:/V^S/ est utilisé pour représenter des entités dont la forme contient deux parties longues et minces reliées à une base. Tous les CL:/V^S/ du corpus se trouvent dans des VCLE et représentent des personnes : la courbure des doigts varie en fonction de la posture de la personne qu'elle représente, ou de facteurs articulatoires : les doigts sélectionnés peuvent être tendus ([V^S]) ou courbés ([V̄^S]). La forme tendue [V^S] représente toujours une personne effectuant une action avec ses jambes tendues (par exemple se tenir debout, chuter, marcher, glisser, se lever, etc.). Elle a été utilisée avec les noms CHUM, FEMME, HOMME, MOI, MONSIEUR, PATRON. Dans cette utilisation, le bout des doigts est dirigé vers le bas. Le VCLE en (91) contient la forme tendue dans un verbe qui exprime la localisation d'une personne debout à un endroit particulier de l'espace⁹⁴. Quoiqu'il ne soit pas recensé dans notre corpus pour ces emplois, le CL:/V^S/ pourrait aussi être utilisé pour représenter des objets tels que des ciseaux, ou une fourche à deux dents.

⁹⁴ La forme tendue du classificateur est le plus souvent produite avec une flexion de la jointure proximale des doigts ([V̄^S]). Étant donné l'orientation de la main, il est difficile de produire la forme [V^S], dans laquelle la jointure proximale des doigts est tendue; cela demande de relever le coude et entraîne un effort articulatoire supplémentaire.

(91)



HOMME(a)

3a-[VCLE:/V^S/(a)](x)

« L'homme est debout (là). »

La variante courbée du CL:/V^S/ ([V̄^S]) est toutefois plus fréquente lorsque le classificateur représente une personne debout qui se déplace. Nous expliquons cette fréquence par des raisons d'économie articulaire. En effet, cette forme est articulatoirement plus facile à produire dans toutes les orientations. De plus, dans plusieurs emplois, VCLE:[V^S] est suivi de VCLE:[V̄^S], qui représente une personne assise (comme en (92)). Dans notre corpus, pour toutes ses utilisations dans un verbe de mouvement, la variante courbée présente une oscillation des doigts. Il en résulte l'expression de la manière du mouvement (« marcher »). La manière semble donc constituer un moyen de désambiguïser l'emploi de la forme courbée [V̄^S] : elle signifie que la personne qui se déplace, même si la courbure du classificateur pourrait représenter des jambes pliées, est en fait debout⁹⁵.

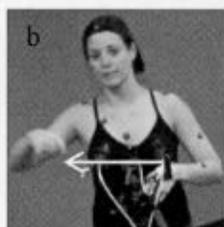
(92)



FILLE(a)

3a-[VCLE:/V^S/(a)](x-y)

« La fille arrive et s'assoit. »

3a-[VCLE:/V^S/(a)](x)

⁹⁵ Nous avons tenté d'éliciter des emplois du VCLE:/V^S/ sans oscillation des doigts. Comme pour le VCLE:/1^S/, les seuls contextes rendant possible son utilisation sans la manière du mouvement expriment que la personne se déplace sans toucher terre (à la manière d'un fantôme ou d'un vampire).

Par ailleurs, il est à noter que VCLE:/V^S/ accompagné d'une oscillation des doigts, qui exprime la marche, ne peut exprimer le sens « reculer ». Le mouvement de déplacement de la main ne peut qu'être dirigé vers l'avant, signifiant « avancer ». Le mouvement inverse est aberrant et ne peut exprimer le sens « reculer ». Dans notre corpus, pour exprimer le sens « reculer », les signeurs ont utilisé une instance de VCLE:/1^S/ (illustré en (82)) ou encore un verbe standard de manière, comme MARCHER, qui peut être orienté vers l'arrière. Les deux jambes sont considérées ensemble dans l'emploi de VCLE:/V^S/, comme deux parties d'une même entité, et ne peuvent avoir un mouvement différent l'une de l'autre (autre que l'oscillation des doigts, exprimant un mouvement alternatif des deux jambes, comme lors de la marche). Pour exprimer le mouvement spécifique d'une jambe (sauter sur une jambe, boiter ou encore donner un coup de pied dans un ballon), VCLE:/1^S/ doit être utilisé.

La variante courbée [\bar{V}^*] est aussi utilisée pour représenter des personnes assises. Elle est utilisée dans le corpus avec les noms ARABE, CHUM, FEMME, GAI, HOMME, MOI, MONSIEUR, PATRON. Elle est aussi utilisée avec le nom CHAISE, avec lequel la forme du classificateur représente la forme du siège et des pattes de la chaise. Dans l'exemple (92) ci-haut, le dernier VCL contient ce classificateur référant à une personne assise.

Ces emplois des variantes tendues [V^S] et courbées [\bar{V}^*] ont aussi été décrits par Dubuisson *et al.* (1996) et Lajeunesse (2001). Elles ont toutes deux proposé que la variante [\bar{V}^*] puisse représenter la localisation ou le mouvement des animaux de petite ou de grande taille dans des VCLE, desquels ils représentent la forme trapue, et les pattes avant. Toutefois, plutôt que de ne proposer qu'une forme, comme nous le faisons, les auteurs proposent deux morphèmes distincts : [V^S] représentant une personne debout et [\bar{V}^*] représentant des sièges, personnes assises ou animaux. Par ailleurs, Lajeunesse elle-même affirme qu'il est possible de représenter un animal, dans une bande dessinée, qui marche debout à l'aide de la variante [V^S]. Elle propose que cette utilisation soit permise parce que l'animal, dans ces emplois, est personnifié avec des traits humains. Toutefois, nos informateurs acceptent de représenter un ours se levant sur ses pattes à l'aide de VCLE:/V^S/. Il semble donc que plutôt que la distinction humain vs animal, c'est la posture de l'entité et la manière de déplacement qui déterminent la forme de la variante choisie.

Finalement, de façon semblable au CL:/l^s/, nos informateurs confirment qu'il est possible d'utiliser le CL:/V^s/ dans un VCLP pour exprimer, par exemple, la préhension ou la manipulation d'objets avec l'index et le majeur. Par exemple, la préhension des poignées d'un sac en plastique avec les deux doigts peut être exprimée avec la variante courbée ([\bar{V}^s]), et la préhension d'un objet en équilibre sur le ventre de l'index et du majeur tendus peut être exprimée avec la variante tendue ([V^s]). Cette utilisation du classificateur n'est toutefois attestée ni pour la LSQ ni dans aucune langue des signes.

5.1.1.4 CL:/V/

Le CL:/V/ entre dans la formation de VCLE. Il est attesté dans les ouvrages sur la LSQ (Dubuisson *et al.*, 1996; Lajeunesse, 2001), mais n'a pas été relevé dans notre corpus. À la différence des autres classificateurs recensés, plutôt que d'exprimer une propriété formelle du référent, le CL:/V/ renvoie à une catégorie sémantique de référents, les véhicules sur roues. En effet, quoiqu'il semble que ce classificateur ait évolué à partir d'une forme représentant iconiquement un bateau à voile (Lajeunesse, 2001)⁹⁶, il renvoie maintenant à la représentation de véhicules sur roues, catégorie de référents avec laquelle il ne partage pas de caractéristiques de forme. Dans un VCLE, il exprime la localisation ou le mouvement d'une voiture, d'un camion, d'un train, d'une motocyclette ou encore d'une bicyclette. C'est le cas des deux VCLE:/V/ en (93) (reprise de l'exemple (5)), qui expriment le déplacement de deux voitures entrant en collision.

⁹⁶ Dubuisson *et al.* (1996) soulignent quant à eux qu'Allan (1977) a mentionné que dans la plupart des langues orales ayant un classificateur pour les véhicules, celui-ci représentait à l'origine les bateaux à voile.

(93)



AUTO(a)



[VCLE:/V'/(a)](x-y/z-y)



« Deux voitures entrent en collision. »

Mis à part les possibilités de représenter iconiquement le devant des véhicules sur roues (par le bout des doigts, comme dans l'exemple (93)), leur dessous (par la tranche cubitale de la main) et leur derrière (par la jonction entre la base de la paume et le bout du poignet), l'iconicité du classificateur est faible. Pour renvoyer aux autres parties d'un véhicule (toit, flancs, etc.), les limites iconiques imposent le recours à un autre classificateur, comme le CL:/B'/ (présenté en 5.1.1.5). Finalement, la forme globale ne semble pas non plus renvoyer à la forme du véhicule. Dubuisson *et al.* (1996) ont noté que pour certains signeurs, la configuration /V'/ a été réanalysée de façon à ce que le pouce dirigé vers le haut représente un individu, comme dans les signes SUIVRE et ASSISTANT. Nos informateurs ont toutefois démenti cette affirmation; il n'est pas donc pas clair que c'est le cas. Dans tous les cas (voilier ou personne), le lien entre forme et sens est opaque.

5.1.1.5 CL:/B'/

Dans notre corpus, le CL:/B'/ est utilisé dans les trois types de VCL pour représenter des entités ayant un aspect plat. Dans les VCLE, le CL:/B'/ renvoie aux référents des noms BOÎTE, CALENDRIER, CARTE, CHAISE, CV, FEMME (qui tient un livre), FENÊTRE, LIVRE, PANIER, PAPIER, PEINTURE, PORTE, REVUE, SOULIER, TABLE. Les entités représentées comme ayant un aspect plat par le CL:/B'/ peuvent être minces, comme le calendrier en (94), ou encore avoir un volume caractéristique, comme en (95) (une chaussure, main droite et une table, main gauche).

(94)



2M : CALENDRIER(a) [VCLE:/B'/(a)](X)
 « Il y a un calendrier (sur le mur). »

(95)



MD : [VCLE:/B'/(b)](y)
 MG : [VCLE:/B'/(a)](x)
 « Le soulier est sur la table. »

En (96), sur la première photo, les deux mains qui produisent VCLE:/B'/ sont arrangées de façon à représenter iconiquement la forme d'un livre ouvert. Les deux VCLE:/B'/ ne comportent pas de mouvement, toutefois, un mouvement oscillant du tronc simultané indique la manière de déplacement de l'agent personnifié, la femme. Sur la deuxième photo, le VCLE:/1^S/ est produit simultanément à la tenue du VCLE:/B'/. Les deux VCLE se déplacent ensemble pour exprimer le mouvement du référent, soit la femme qui se déplace en marchant avec le livre dans les mains : le VCLE:/1^S/ fournit la représentation de la femme qui se déplace (entité longue et mince), alors que le VCLE:/B'/ représente la forme du livre tenu dans ses mains. Le mouvement simultané des deux VCL est complexe, il comporte un trajet (un arc) et une manière (une oscillation) qui est interprétée comme « marcher ».

(96)



MD : 3b-[VCLE:/l^s/(b)](x-y)
 2M [VCLE:/B'/(a)](x)
 MG : [VCLE:/B'/(a)](x-y)(tenue)
 « (Elle) lit le livre qu'elle a à la main en marchant. »

Dans les VCLP du corpus, le CL:/B'/ a été utilisé avec les noms CV, DOSSIER, REVUE et PAPIER où il réfère à la préhension d'une entité sur la main ouverte, comme l'illustre le VCLP:/B'/ produit par la main gauche du signeur dans l'exemple (97).

(97)

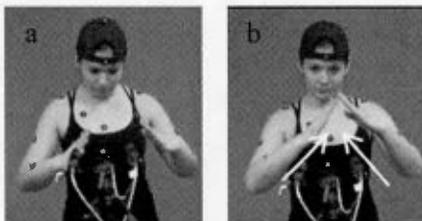


MD : 3a-FRAPPER(y)
 MG : 3a-[VCLP:/B'/(b)](x)
 « Il frappe [à la porte] en tenant un CV dans ses mains. »

Dans les VCLS du corpus, le CL:/B'/, exprime l'extension dans l'espace de référents ayant un aspect plat. Il est utilisé avec les noms CHAISE (rangée), DÉCOR, MUR, RIDEAU, SALLE, TERRE CALENDRIER, FENÊTRE, PEINTURE (toile), POMME (morsure), RAYURES, SALLE, SOULIER, TASSE, VÊTEMENT (rayures). Dans l'exemple (98), le VCLS:/B'/ représente un volume de terre disposé en forme pyramidale⁹⁷.

⁹⁷ Par ailleurs, les variantes phonétiques [B'], [B̂'] et [S'] apparaissent aussi dans le corpus, dans les trois types de VCL. Nous en discutons à la section 5.2.1.2.

(98)



2M : [...] [VCLS:/B'/(a)](X)
« Il y a un tas de sable. »

5.1.1.6 CL:/F⁰/

Dans notre corpus, le CL:/F⁰/ représente des entités petites ayant un aspect relativement rond, dans des VCLE et des VCLS⁹⁸. Dans les VCLE, il a été utilisé pour représenter les référents identifiés par les noms BOUCHON, CARREAUX (motifs sur un tissu), CLÉ (anneau du porteclé), CLÉ (le trou de la clé elle-même, dans lequel passe l'anneau du porteclé), FRUIT, PANIER (les trous d'un panier à linge) et RAISIN. L'exemple (99) présente une de ses utilisations avec le nom RAISIN. De façon prototypique, les entités représentées à l'aide du VCLE:/F⁰/ sont rondes. Toutefois, elles peuvent aussi représenter d'autres formes (par exemple les trous carrés d'un panier à linge, ou encore les carreaux sur un tissu). L'ouverture entre les doigts et leur courbure peut aussi varier pour représenter une forme arrondie plus ou moins grosse.

(99)



MD : RAISIN(a) [VCLE:/F⁰/(a)]+(X)
« Il y a des raisins [dans le bol]. »

⁹⁸ D'après nos informateurs, il semble impossible que ce classificateur puisse être utilisé dans un VCLP. Nous n'avons réussi à identifier aucun contexte qui le permet.

Même si dans notre corpus, les référents représentés par le VCLE:/F⁰/ étaient tous petits, nous avons relevé un exemple dans une autre partie du corpus MARQSPAT dans laquelle l'ouverture entre les doigts est très large. De plus, cette forme est doublée, c'est-à-dire que la grosseur du référent est représentée à l'aide des deux mains. Cela est possible dans les formes dans lesquelles l'ouverture des doigts est maximale, tel qu'illustré en (100) (extrait de l'exemple (53)).

(100)

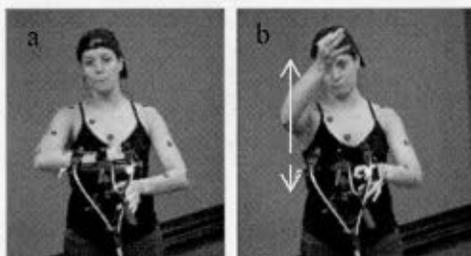


[VCLE:/F⁰/(a)](X)

« Il y a une partie ronde grande comme ça. »

Dans les VCLS, le CL:/F⁰/ est utilisé pour représenter des formes cylindriques. On le trouve avec le nom LUMIÈRE (« lampe »). L'exemple (101) présente le VCLS:/F⁰/ qui décrit la forme cylindrique et longue d'une lampe. Ces classificateurs montrent littéralement le volume du référent dans son ensemble dans l'espace.

(101)



[VCLS:/F⁰/(a)](X)

« Il y a une lampe cylindrique longue comme ça. »

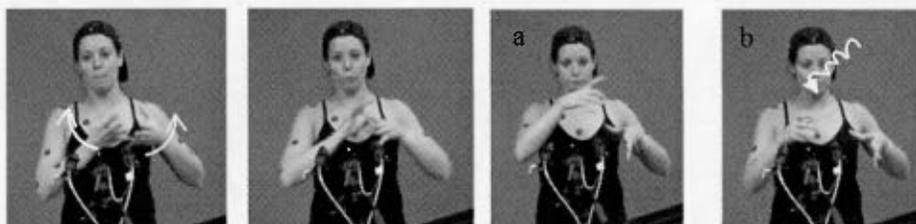
5.1.1.7 CL:/F⁰/

Le CL:/F⁰/ se trouve dans notre corpus dans les trois types de VCL. Il renvoie à des référents de forme sphériques ou cylindriques, ou envisagés comme tels. La courbure des doigts (de

fermés [A^S] à ouverts [\bar{S}^c]) et l'aperture des doigts (de collés [\bar{B}^c] à séparés [\bar{S}^c]) peuvent varier en fonction de la forme du référent : de façon prototypique, la courbure des doigts varie en fonction de la grosseur de l'entité sphérique, et l'aperture en fonction de la forme cylindrique. Toutefois, comme le montrent nos exemples, il ne semble pas y avoir de règle absolue. Nous présentons les emplois du CL:/ \bar{S}^c / dans les trois types de VCL.

Dans les VCLE, le CL:/ \bar{S}^c / est utilisé pour représenter les référents identifiés par les noms BOL, BOUCHON, BUREAU, CARTE (paquet), CHAISE, CHAPEAU, CLÉ, FEMME (qui tient une pomme), FRUIT, HOMME (pomme d'Adam), PANIER, PEINTURE (bouchons), POMME, RIDEAU (des motifs sur le rideau) et SOULIER. Par exemple, il est utilisé pour référer à des entités sphériques, comme une pomme, un bol ou des fruits (mélangés), comme dans les trois VCLE de la phrase (102).

(102)



MD : [...] BOL(ax) FRUITS(b) [VCLE:/ \bar{S}^c /(b)](X) /
 MG: BOL(ax)(tenue)



MD : POMME(c) [VCLE:/ \bar{S}^c /(c)](x) / [VCLE:/ \bar{S}^c /(a)](X)
 MG:

« (Sur la table) il y a un bol avec plusieurs fruits parmi lesquels il y a une pomme. »

De plus, le CL:/ \bar{S}^c / est aussi utilisé pour référer à des petites entités rondes et plates (comme des bouchons de peinture), et met alors en saillance leur épaisseur (rappelons que les mêmes référents ont aussi été exprimés par le CL:/ F^o /). En effet, dans une des vidéos, une fille

trébuche sur des bouchons de peinture qui se trouvent par terre. Afin de décrire cet événement, plutôt que de référer aux bouchons de peinture à l'aide du VCLE:/F^o/, comme ils l'ont fait dans d'autres contextes, les participants ont utilisé le VCLE:/ $\bar{5}^e$ /, qui met l'emphase sur le volume des bouchons. Le VCLE:/ $\bar{5}^e$ / a aussi été utilisé pour représenter des entités dont les contours ne sont pas arrondis, comme un paquet de cartes, une chaise, un panier à linge. Celles-ci sont plutôt représentées comme des entités ayant un volume, peu importe leur forme. De plus, la forme bimanuelle du VCLE:/ $\bar{5}^e$ / été utilisée en (103) pour référer à la forme d'un soulier. Les deux mains indiquent la forme arrondie du soulier alors que l'espace entre les deux paumes indique sa taille.

(103)



2M : SOULIER(a)
« Il y a un soulier. »



[VCLE://(a)](X)

La variante [\bar{B}^e] (doigts collés) est utilisée dans notre corpus avec les référents identifiés par les noms BOÎTE, BOUCHON, CARTE (paquet), CHAPEAU, FENÊTRE, PEINTURE, POMME, POUBELLE, SOULIER, TASSE. Dans l'exemple (104), le CL:/ $\bar{5}^e$ / représente la forme ronde d'une pomme. Dans le VCL, le déplacement de la main (vers l'avant) exprime le déplacement de la pomme vers l'avant. Il est accompagné d'une manière, exprimée par l'oscillation de l'avant-bras qui n'est pas dans ce cas interprétée comme une oscillation de l'objet (ou que l'objet rebondit), mais plutôt comme le mouvement induit par le mouvement de marche de la personne qui le tient. En effet, selon nos informateurs, le mouvement « de rebondissement » serait signé autrement, c'est-à-dire qu'il serait de plus grande amplitude et en décroissant rapidement (afin de respecter l'iconicité du mouvement d'une pomme, qui à cause de ses propriétés intrinsèques, rebondirait peu). Par ailleurs, on pourrait se demander pourquoi il ne s'agit pas ici d'un VCLP. Le VCLP, dans le contexte produit en (104), impliquerait que la femme n'avance que son bras vers l'avant en effectuant un mouvement de rebond. Quoique cette combinaison ne soit pas agrammaticale, elle demanderait un contexte bien particulier

pour pouvoir être acceptable. L'interprétation du VCL est donc régie par des contraintes conceptuelles, logiques, découlant des connaissances du monde. Pour que de telles interprétations soient possibles, il aurait fallu un contexte particulier, qui rende ces situations plausibles et logiques.

(104)

MD : [VCLE:/ $\bar{5}^c$ /(b)](x-y)3a-[VCLP:/ $\bar{5}^c$ /(b)](y-z)

MG:

PTÉ3(bz)

« Elle avance en tenant la pomme et la dépose là (dans le bol). »

Certains de ces référents ont cependant une forme cylindrique (tasse, poubelle), iconiquement représentée par la forme du classificateur. Toutefois, il est le plus fréquemment utilisé avec des entités ayant une forme ronde (pomme, bouchon), comme dans les exemples (104) et (105).

(105)



POMME(a)

[VCLE:/ $\bar{5}^c$ /(a)](x)

[...]

« La pomme est là (sur la table) [...]. »

De plus, comme pour la variante [$\bar{5}^c$], plusieurs des référents classifiés par la variante [\bar{B}^c] n'ont ni une forme cylindrique, ni arrondie (par exemple le paquet de cartes, la boîte, la fenêtre). Finalement, la forme bimanuelle a été utilisée dans des constructions référant à la forme et la taille de certaines entités, telles que le soulier et le panier à linge. Les deux mains indiquent alors la forme arrondie du soulier alors que l'espace entre les deux paumes indique

sa taille. Finalement, Dubuisson *et al.* (1996) ont décrit la variante [A^s], utilisée dans les VCLE pour représenter la tête d'une personne.

Dans les VCLP, le CL:/ \bar{S}^c / représente les référents des noms CARTE (paquet), PANIER, PEINTURE (bouchons), POMME et PORTE (poignée). Certaines de ces entités sont sphériques (la pomme et la poignée de porte), et d'autres ne le sont pas, comme le paquet de cartes ou le panier (le classificateur est alors bimanuel). Elles sont plutôt considérées comme des objets ayant un volume. Dubuisson *et al.* (1996) ne listent pas la forme / \bar{S}^c / parmi les classificateurs de préhension. Par contre, ils en proposent une semblable pour les entités rondes, dont la forme est [5*^c], qu'ils associent à la préhension d'une poignée de robinet ronde. Nous proposons qu'il s'agisse d'une variante phonétique.

Dans les VCLP, la variante [\bar{B}^c] a été utilisée avec les noms BOUCHON, CARTE (paquet), CV (pile), DOSSIER (pile), LIVRE (pile), PEINTURE (bouchons), POMME, TASSE, VÊTEMENTS (tas). Parmi les entités qu'elle représente, la seule ayant vraiment une forme cylindrique est la tasse. Comme dans les VCLE, la variante [\bar{B}^c] est plus fréquemment utilisée dans les VCLP pour représenter des entités ayant une forme ronde ou sphérique (bouchon, pomme).

Une troisième variante [\bar{V}^c] a été utilisée dans notre corpus dans les VCLP avec les noms POMME et BOUCHON, comme dans l'exemple (106). Dubuisson *et al.* (1996) ont décrit cette même forme, qu'ils analysent en tant que classificateur de préhension d'un objet entre l'index et le majeur, par exemple pour la manipulation d'un bouton de réglage pour le volume d'une chaîne radio.

(106)



BOUCHON(ax) 3b-[VCLP:/ $\bar{5}^c$ /(a)](x-y)
 « Il enlève le bouchon et le jette derrière lui. »

3b-JETER(y-z)

Finalement, la variante fermée [A^s] ne se trouve dans notre corpus que dans les VCLP. Dans notre corpus, elle représente la préhension des référents cylindriques des noms CHAISE, CHARIOT (de concierge), TASSE (anse) et PINCEAU. Ce dernier est exemplifié en (107).

(107)



1-[VCLP:/ $\bar{5}^c$ /(b)](x,y)
 « Il se promène avec le chariot. »

Dans les VCLS, seule la variante [\bar{B}^c] a été utilisée, avec les référents identifiés par les noms FENÊTRE, BUREAU, POMME et TASSE. Avec les deux premiers, le mouvement du VCLP trace la longueur du référent et les représente comme des entités massives, tridimensionnelles. Avec les deux derniers, il représente la forme arrondie du référent. Quand il réfère à la pomme, le mouvement du VCLP est circulaire (rotation du poignet) et représente la forme sphérique de la pomme. Quand il réfère à la tasse, son mouvement décrit la hauteur de la tasse, comme en (108).

(108)



MD : [...] [VCLS:/ $\bar{3}^c$ /(b)](X+droite)
 MG : [VCLE:/B'/(b)](x)
 « [...] (La tasse) est haute comme ça. »

5.1.1.8 CL:/T''/

Le CL:/T''/ ne se trouve que dans des VCLP de notre corpus, et n'est utilisé qu'avec le nom CARTE. Il exprime la manipulation des cartes, en particulier les gestes de tenir les cartes ou de déposer une carte sur la table. L'exemple (109) présente une construction simultanée de deux VCL qui exprime que le protagoniste tient les cartes dans sa main gauche et les dépose sur la table avec sa main droite.

(109)



MD : FILLE(a) 3a-[VCLP:/T''/(b)](x-y)
 MG: 3a-[VCLP:/T''/(b)](x)
 « La fille dépose une de ses cartes (sur la table). »

5.1.1.9 CL:/ \hat{F}^o /

Le CL:/ \hat{F}^o / est utilisé pour référer à des entités minces et entre dans la formation de VCLP et de VCLS. Dans des VCLP, il réfère à la préhension d'entités comme une feuille de papier (les noms CARTE et CV) ou une revue (le nom REVUE). L'exemple (85) présenté précédemment

contient le CL:/ \hat{F}^o / (le dernier de la séquence, illustré en a) et b), produit par la main droite), utilisé pour exprimer la manipulation d'une carte.

Dans les VCLS de notre corpus, le CL:/ \hat{F}^o / apparaît pour exprimer (110) la forme plate et mince de l'anse d'une tasse.

(110)



MD : [VCLS:/ \hat{F}^o /(a)](X)

MG: [VCLE:/ \bar{F}^e /(a)](x)

« La tasse a une anse qui a cette forme. »

5.1.1.10 CL:/ \bar{I}^e /

Le CL:/ \bar{I}^e / se trouve dans les VCLE et les VCLS du corpus et exprime le volume caractéristique de certaines entités. Dans les VCLE, le CL:/ \bar{I}^e / représente l'épaisseur d'un curriculum vitae. Il est présenté en (111) (main droite). Dans les VCLS, c'est une variante courbée [\bar{I}^e] qui apparaît avec les référents des noms POUBELLE et SOULIER (en (112))

(111)

MD : [VCLE:/ $\bar{1}^c$ /(a)](x)MG : [VCLE:/ \bar{B}' /(a)](x)

« (Le CV) est épais comme ça. »

(112)

2M : [...] [VCLS:/ $\bar{1}^c$ /(a)](X)

« Il y a un soulier [brun]. »

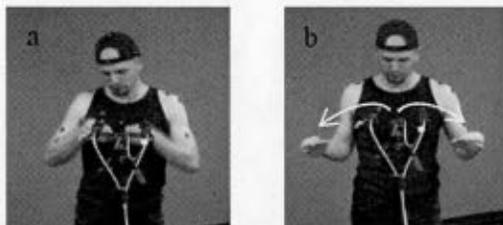
Quoiqu'il ne soit pas présent dans le corpus, le CL:/ $\bar{1}^c$ / peut aussi se trouver dans les VCLP, dans lesquels il représente la manipulation d'une entité plus ou moins mince, comme par exemple une pointe de tarte.

5.1.1.11 CL:/ \bar{B}^c /

Le CL:/ \bar{B}^c / est réfère à l'épaisseur d'entités bidimensionnelles et n'a été identifié dans notre corpus que dans des VCLP. Le CL:/ \bar{B}^c / est utilisé avec différents degrés de pliage des doigts. Sa forme la plus fréquente, la variante [\bar{B}^c] est utilisée pour référer à des entités relativement minces, introduites par les noms CARTE, CV, LIVRE, REVUE et PAPIER, comme dans l'exemple (113) (extrait de l'exemple (4)). On trouve aussi dans notre corpus une variante dans laquelle la main est plus ouverte ([\hat{B}^c]), qui a été utilisée avec les référents des noms CARTE, CV, DOSSIER, LIVRE et REVUE pour exprimer une pile de référents. Finalement, on le trouve aussi avec la variante intermédiaire [\bar{B}^c], qui a été utilisée avec les référents des

noms CARTE et REVUE, pour exprimer une pile moyenne de référents. Ces formes n'ont pas été décrites par Dubuisson *et al.* (1996).

(113)



[...] **3b-[VCLP:/ \bar{B}^c /(a)](y-z/y-w)**
 « (L'homme prend la revue), l'ouvre (*et la lit*) ».

Il est intéressant de noter que dans toutes les occurrences du corpus des variantes [\bar{B}^o] et [\bar{B}^c], les référents exprimés par des noms ont la propriété d'être des objets minces, et le classificateur, en exprimant l'épaisseur de l'entité, exprime la quantité de référents. Par exemple, en (114), la phrase signifie que l'homme prend des revues à répétition, une à une, jusqu'à tenir dans ses mains une pile de revues. Le premier VCLP contient la variante [\bar{B}^o], alors que le dernier contient la variante [\bar{B}^c].

(114)



MD : **3b-[VCLP:/ \bar{B}^o /(a)]+(x-y)**

2M :

3b-[VCLP:/ \bar{B}^c /(a)](y, x)

MG : **3b-[VCLP:/ \bar{B}^o /(a)](z)**

« Il prend une revue, puis une autre revue, et tient la pile de revues dans ses mains. » »

5.1.1.12 CL:/AB/

Finalement, le CL:/AB/, qui consiste en l'utilisation de l'avant-bras, est décrit par Dubuisson *et al.*, (1996) et Lajeunesse (2001). Il est utilisé dans les VCLE pour référer à de grandes entités

verticales, telles que des arbres, des poteaux, etc. Nous n'avons relevé aucune occurrence de ce classificateur dans notre corpus.

5.1.1.13 La variation phonétique

Les différentes manifestations de variation phonétiques peuvent être regroupées en trois phénomènes⁹⁹:

- Le pliage et la courbure des doigts;
- L'écartement des doigts et
- La position du pouce.

Premièrement, nous avons relevé les variantes pliées et courbées des CL:/B'/ ([\bar{B}']), CL:/1^S/ ([$\bar{1}'$]), CL:/ \bar{V}' ^s/ ([\bar{V}' ^s]) et CL:/5^S/ ([$\bar{5}'$ ^s]) dans notre corpus. Zwitserlood (2003, pour la NGT), pour le CL:/B'/, relève la variante [\bar{B}'] et discute de la proposition de Crasborn (2001) selon laquelle les formes [B''] et [\bar{B}'] seraient des variantes phonétiques. En effet, sur certains lieux d'articulation, il est difficile de produire la configuration manuelle avec la main complètement plate et les doigts étendus. Dans ces contextes, la variante pliée [\bar{B}'] est alors favorisée. Cette proposition est aussi valable pour les données de la LSQ. Par exemple, dans un extrait, le signeur place des cartes sur plusieurs loci alignés. La paume de la main est orientée vers le bas, sur un lieu d'articulation qui réfère au site de la relation locative, la table. La main qui produit le classificateur d'entité mince est alors pliée, avec la forme [\bar{B}'], pour éviter d'avoir à relever le coude ou l'épaule. Une alternative au pliage de la main serait de plier le poignet.

Tout comme Zwitserlood, nous avons aussi relevé le même phénomène avec le CL:/1^S/, autant quand il est dans les VCLE que dans les VCLS. Pour les mêmes raisons, dans certains lieux d'articulation, le pliage de la main rend l'articulation de la configuration manuelle plus facile. De plus, dans notre corpus, le CL:/5^S/ présente lui aussi une variante pliée [$\hat{5}'$ ^s].

Deuxièmement, l'écartement de doigts est une autre variante phonétique que nous avons relevée dans notre corpus, en particulier avec la configuration manuelle /B'/ ([5']). Cette

⁹⁹ Toutes les possibilités de variation n'ont pas été relevées dans les trois classes de morphèmes. Toutefois, nous croyons qu'elles sont susceptibles de se manifester avec chacun d'eux, quand le contexte phonétique leur est propice.

variante a été décrite par Dubuisson *et al.* et Lajeunesse pour la LSQ, et par Zwitserlood (2003) pour la NGT. Selon cette dernière, l'écartement des doigts est en fait une forme relâchée du CL:/B'/.

Finalement, un autre type de variante phonétique qui apparaît dans notre corpus concerne la position du pouce. Nous l'avons relevée dans le CL:/A^S/ ([A'] et [A'']), le CL:/B'/ ([B''] et [B^S]) et le CL:/V̄^ε/ ([V̄]). Zwitserlood propose, comme Dubuisson *et al.* (1996) et Lajeunesse (2001) que les positions du pouce dans les variantes [B''] et [B^S] n'affectent pas le sens du signe. Elle propose, suivant Van der Kooij (2002), que la position décollée du pouce puisse être plus facile à articuler que les autres variantes, mais qu'elle puisse aussi entraver certaines constructions, par exemple dans les signes dans lesquels le côté radial de la main entre en contact avec le corps ou encore avec la main non dominante; dans ces contextes, le pouce nuit à l'articulation. Afin d'en faciliter l'articulation, le pouce est alors repositionné, collé sur les doigts (/B''/) ou alors contre la paume (/B^S/).

5.1.2 Le mouvement des VCL

Le mouvement des signes est un élément structurel complexe. Dans les VCL, ses différents aspects permettent d'exprimer une panoplie d'informations, parmi lesquelles la localisation, le mouvement/déplacement, la manipulation ou l'extension d'un référent, ainsi que sa distribution, son trajet, et la manière de son mouvement. Ces informations ne sont pas toutes de même niveau. Certaines sont obligatoires, telles que la localisation et le mouvement/déplacement, et elles sont exprimées par le mouvement primaire du VCL. Les mouvements secondaires, qui constituent une modification du mouvement primaire, expriment la manière, la forme du trajet, la distribution et le changement d'orientation.

5.1.2.1 Le mouvement dans les VCLE

Les VCLE expriment la localisation ou encore le mouvement/déplacement d'une entité. De façon prototypique, la représentation de la localisation ou du mouvement des VCLE dans l'espace est effectuée dans la perspective spatiale de l'observateur. Rappelons que dans la perspective de l'observateur, l'événement de mouvement est représenté dans l'espace devant le signeur et exclut le corps du signeur de la représentation (voir section 2.1.3.2). L'échelle de la

représentation spatiale peut varier, et est relative à l'événement représenté et à l'espace construit précédemment. Dans les VCLE, le classificateur est interprété comme une entité globale, indépendante du corps du signeur, dont les caractéristiques physiques sont interprétées en fonction de l'espace construit. En effet, la taille relative de la représentation de l'entité, c'est-à-dire d'une part le choix du classificateur et d'autre part ses caractéristiques modifiables exprimant iconiquement la forme de l'entité (par exemple la distance entre les mains dans un VCL bimanuel, le degré de courbure de la configuration manuelle, etc.) dépend de la taille de la représentation de la situation spatiale dans l'espace discursif. Par exemple, une pomme vue de haut et de loin est donc de petite taille et pourrait être représentée par un classificateur de petite forme ronde (CL:/F⁰/), alors que dans une échelle réelle, elle est représentée par un classificateur de forme ronde et moyenne (CL:/ $\frac{3}{5}$ ^v/).

Dans les VCLE, le mouvement qui exprime la localisation d'une entité dans l'espace définit un lieu d'articulation afin de marquer son argument locatif (VCL(loc), voir exemple (115), reprise de l'exemple (1)), alors que le mouvement qui exprime le mouvement d'une entité définit deux lieux d'articulation qui marquent la source et le but du mouvement exprimé par le verbe (VCL(mvt), voir exemple (116), reprise de l'exemple (80)).

(115)



POMME(a)
TABLE(bx)(tenue)



[VCLE:/B^v/(a)](x) [...]

« La pomme (sur la table) [...]. »

(116)



UNE(a) FILLE(a)
« Une fille arrive. »



3a-[VCLE:1^s/(a)](x-y)

La localisation

La forme du mouvement des VCLE qui expriment la localisation d'une entité dans l'espace définit un lieu d'articulation de façon à marquer l'argument locatif du verbe¹⁰⁰. L'analyse de notre corpus montre que la localisation peut être exprimée par deux types de mouvement distincts. Les premiers (mouvements de type 1) sont caractérisés par une accélération et un changement de direction abrupt. Le mouvement court de la main sur un locus précis de l'espace est suivi d'un changement de direction abrupt. Ils sont utilisés pour exprimer la première localisation d'un référent, ou encore pour mettre en saillance la localisation d'un référent (figure 5.1 a)¹⁰¹. Les second (mouvements de type 2) sont caractérisés par une atteinte du lieu d'articulation sans accélération ni changement de direction et expriment une réactualisation d'un référent saillant du discours ou encore le site d'une relation spatiale (figure 5.1 b).

¹⁰⁰ Nous distinguons le mouvement de localisation du mouvement de distribution, qui exprime la localisation successive sur des lieux différents d'une série d'entités du même type.

¹⁰¹ Les mouvements de localisation présentés à la figure 5.1 sont illustrés à l'aide de la fonction de visualisation du logiciel Cortex (présentée à la section 4.1.4). Dans la représentation du mouvement, le point bleu indique l'emplacement du marqueur utilisé sur l'index du signeur. Quand l'index n'est pas disponible, un autre marqueur est pris comme référence. Le trait bleu (ou de la même couleur que le marqueur sélectionné) indique la trajectoire du mouvement, que nous présentons sur une seconde. Un trait long indique donc un mouvement rapide, alors qu'un trait court indique un mouvement plus court ou encore tenu. Pour donner une idée de la relative vitesse et longueur de la trajectoire du mouvement, dans les illustrations, la position du point bleu indique le point d'atteinte du lieu d'articulation, que nous situons à la moitié de la durée du trajet de l'index (500 ms).

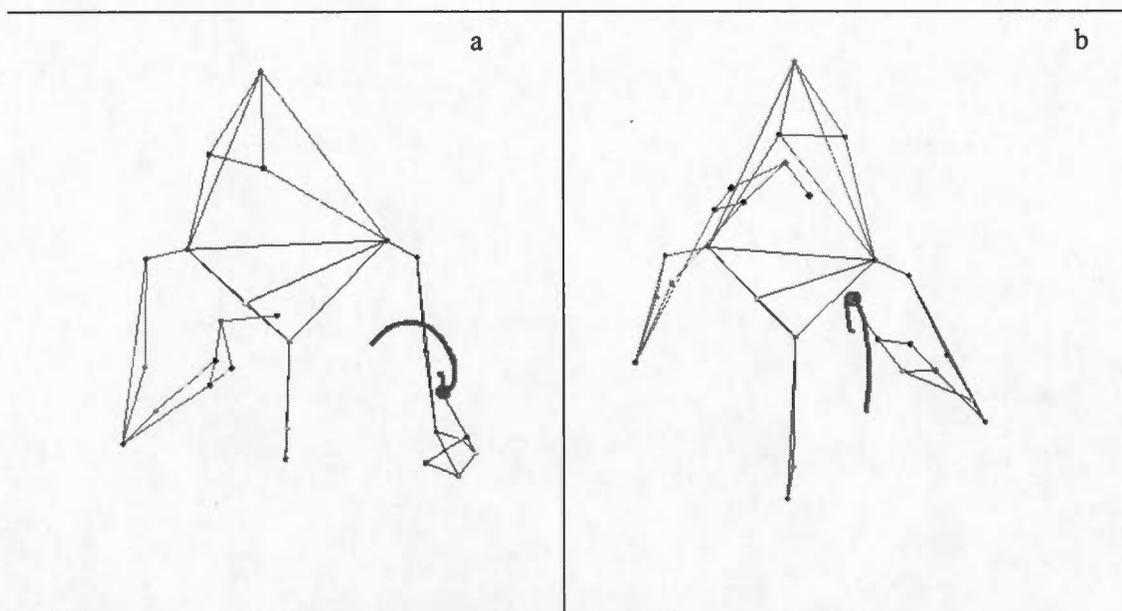


Figure 5.1 Illustration des mouvements de localisation de type 1 (a) et 2 (b) à l'aide de la fonction de visualisation du logiciel Cortex.

Le mouvement de type 1 est dirigé vers le bas ou le haut quand la localisation se fait sur un plan horizontal (figure 5.1 a), et dirigé vers l'avant sur un plan frontal (le mouvement du VCLE présenté en (94) en est un exemple). Cette forme de la localisation a été décrite par plusieurs auteurs (Engberg-Pedersen, 1993; Johnston et Schembri, 2007; Liddell et Johnson, 1987; MacDonald, 1982; Schick, 1990; Supalla, 1978, 1982; Zwitserlood, 2003; entre autres), et elle est souvent la seule forme décrite pour exprimer la localisation d'une entité. Le mouvement de localisation de type 1 se distingue de la plupart des autres mouvements en présence dans les VCL, qui sont plutôt iconiques. En effet, le mouvement vers le bas ne signifie pas que le référent bouge vers le bas et rebondit, mais plutôt qu'il est localisé à cet endroit (Liddell, 2003b). Dans notre corpus, les VCLE qui contiennent un mouvement de localisation de type 1 sont tous utilisés pour localiser une cible. L'utilisation de ce mouvement semble donc être l'expression de la saillance discursive d'un référent et de sa localisation. En (117), le VCLE est situé sur un locus à gauche du signeur signifiant que l'homme s'assoit à un endroit précis de l'espace.

(117)



HOMME(a)

3a-[VCLE:/V³/(a)](x)

« L'homme est assis ici. »

Le mouvement de localisation de type 2 est caractérisé par une atteinte du lieu d'articulation, suivi d'une tenue du signe sans fin abrupte. Il est perçu comme une tenue statique du signe (ou en d'autres mots une absence de mouvement). Des auteurs ont décrit un mouvement équivalent pour d'autres langues des signes¹⁰² (Engberg-Pedersen, 1993; Liddell et Johnson, 1987; Supalla, 1982). Dans notre corpus, il est utilisé pour réactualiser un référent localisé ou encore pour situer le site d'une relation spatiale. Les phrases (118) et (119) (reprise de (105)) contiennent un VCLE à mouvement de localisation de type 2. En (118), le mouvement du VCLE:/ $\bar{5}^c$ / situe le site de la relation spatiale, alors que le POINTÉ qui est produit simultanément en situe la cible. En (119), le VCLE:/ $\bar{5}^c$ / est produit seul et localise un référent déjà saillant dans le discours.

¹⁰² Supalla (1982) décrit un mouvement semblable, qu'il nomme « stative root » et définit comme une absence de mouvement, qui dénote l'existence d'une entité. Toutefois comme Engberg-Pedersen (1993, p. 267) le mentionne pour la DSL, même si le mouvement de localisation de type 2 exprime la localisation et donc implique l'expression de l'existence d'une entité, le mouvement ne peut être utilisé pour exprimer l'existence stricte d'un référent. Les mêmes arguments sont soulevés par Liddell et Johnson (1987) pour l'ASL et Schembri (2001) pour l'Auslan et s'appliquent aussi pour la LSQ.

(118)



MD : [...] 3a-NE-PAS-VOIR-3b POINTÉ(bx)

MG: [VCLE:/^s/(c)](y)

« On ne voit absolument pas ce qu'il y a derrière la pomme. »

(119)



MD :

MG:

POMME(a)

[VCLE:/^s/(a)](x) [...]

« La pomme est là (sur la table) [...] . »

L'utilisation prototypique contrastante des deux types de mouvements de localisation des VCLE est illustrée par les deux propositions illustrées en (120). Dans la proposition a), VCLE:/^s/ est localisé à l'aide d'un mouvement de type 1 pour exprimer la localisation de l'homme dans l'espace. Dans la proposition b), produite un peu plus tard dans le discours, VCLE:/^s/ réactualise le référent (l'homme) en le localisant sur le même locus que dans la proposition a) (seconde image) avec un mouvement de localisation de type 2. Il exprime le site de la relation spatiale, par rapport à laquelle la cible (la femme) est localisée à l'aide d'un second VCLE:/^s/ (dernière image).

(120) a)



HOMME(a)

3a-[VCLE:/V^S/(a)](x) [...]

« L'homme est assis ici. »

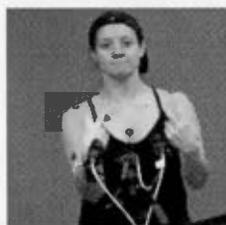
b)



APRÈS



FEMME(b)

3b-[VCLE:/1^S/(b)](y-z)3a-[VCLE:/V^S/(a)](x)3b-[VCLE:/V^S/(b)](z)3a-[VCLE:/V^S/(a)](x)(tenue)

« La femme arrive, elle s'assoit (à côté de l'homme). »

Le mouvement de localisation, qu'il soit de type 1 ou 2, peut être modifié pour exprimer la distribution ou encore la manière du mouvement, qui expriment des sens comme le changement d'orientation ou encore un mouvement particulier tel que trembler. Ces modifications ont alors l'effet d'effacer le mouvement de rebond du mouvement de localisation de type 1, ainsi que la tenue du mouvement de localisation de type 2.

La distribution

Le mouvement de distribution des VCLE exprime à la fois la localisation et l'arrangement spatial de plusieurs entités. Deux types de mouvements de distribution se distinguent, qui

expriment tous deux la quantité indéfinie¹⁰³ : 1) un mouvement de « rebond » non accentué et 2) un mouvement qui définit une zone orientée. Toutefois, à la différence des noms, les VCLE expriment toujours une disposition spatiale.

Le mouvement de distribution qui exprime la quantité indéfinie est caractérisé par un mouvement qui distingue des phases ou « rebonds », qui déterminent une série de loci spatiaux de manière plus ou moins nette. Dans cette utilisation de l'espace, le nombre de loci défini ne correspond pas au nombre de référents. De plus, ces VCLE sont souvent accompagnés d'un comportement de la bouche d'expiration. Ce comportement de la bouche, qui est associé à la pluralisation, a été décrit avec les noms exprimant la disposition spatiale d'entités (Voghel et Rinfret, 2010). L'exemple (121) (reprise de (2)) présente un VCLE qui exprime la disposition de plusieurs billes en rond sur une table.

(121)



BILLE(a) [...] [VCLE:/F^o/(a)]+(aX)
 « Les billes [...] (les billes) sont là. »

En (122), le VCLE exprime la disposition de plusieurs chaises empilées. Si on observe attentivement le mouvement, on peut distinguer trois phases, ou rebonds. Dans cet extrait, l'articulation des trois rebonds du mouvement n'est pas nette, le VCLE exprime une quantité indéfinie ensuite précisée par le numéral CINQ.

¹⁰³ La quantité définie est quant à elle exprimée par la production d'un VCL représentant une même entité sur des loci distincts, le mouvement est alors un mouvement de rebond accentué dans lequel chacune des phases du mouvement (les rebonds) indique la localisation d'une entité du type exprimé par le classificateur. À l'instar d'Engberg-Pedersen (1993), nous analysons ces constructions comme des constructions syntaxiques sérielles de plusieurs VCL (voir section 6.3.2.1), dans lesquelles les instances de VCL localisé permettent littéralement de compter les référents.

(122)



CINQ(a)



CHAISE(ax)

[VCLE:/V^s/a](X)

« Il y a cinq chaises empilées. »

Les exemples précédents étaient produits avec une seule main. Le mouvement qui exprime la distribution d'un nombre indéfini d'entités dont la forme est caractérisée par un rebond peut aussi être produit avec les deux mains. Trois formes se distinguent : 1) les deux mains ont un mouvement symétrique et indiquent ensemble la disposition spatiale des entités (123); 2) les deux mains initient le VCLE côte-à-côte, puis une des deux mains (généralement la main non dominante) est maintenue en place, alors que l'autre main (la main dominante) produit le mouvement de distribution (124) et 3) les deux mains effectuent alternativement un mouvement de rebond qui définit des points à l'intérieur d'une zone, qui signifie « quelques un, un peu partout » ((124) et (125)).

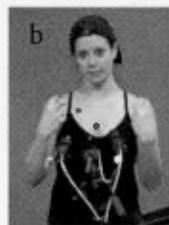
(123)



TROIS(a)



[VCLE:/VS/(a)]+(X)



« Il y a trois chaises. »

Dans l'exemple (123), le VCL exprime que la disposition des chaises en rangée. Il est à noter que, encore une fois, le nombre d'itérations (rebonds) dans cet exemple est différent du nombre d'entités exprimé par l'adjectif numéral TROIS. Le VCLE exprime une quantité indéfinie, TROIS.

(124)



POINTÉ3(ax)



FINI



CARTE(b)



[VCLE:/B'/(a)](X)

« Il y a déjà des cartes alignées ici. »



Dans cet exemple, le mouvement de distribution du VCLE produit avec un rebond de la main a la forme d'une droite. Le mouvement exprime la disposition spatiale d'un nombre indéfini de cartes à jouer, disposées en rangée. En (125) (reprise de (86)) le VCLE:/5^S/ exprime quant à lui la disposition de plusieurs fleurs illustrées sur la page d'un calendrier.

(125)



MD :

2M : DESSIN(a)

MG :



FLEUR(b)

[VCLE:/5^S/(b)]+(X)

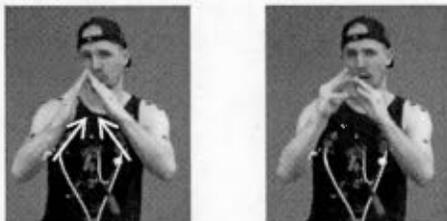
FLEUR(b)

VCLE:/5^S/(b)](X)
(tenue)

« (Sur le calendrier) il y a un dessin de fleurs (ici et là, comme ça). »

Dans certains contextes morphosyntaxiques, comme par exemple avec le CL:/5^S/, le mouvement de distribution peut être transféré sur les doigts; il se réalise alors comme une oscillation des doigts. En (126), le VCLE:/5^S/ exprime la disposition d'une quantité indéfinie de très petites entités, des grains de sable, qui forment la pyramide.

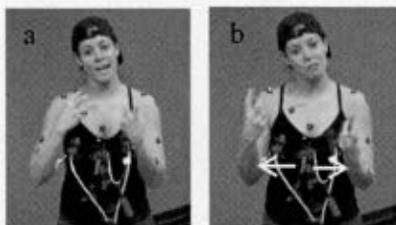
(126)



2M : [VCLS:/B'/(a)](X) [VCLE:/S^S/(a)]+(X)
 « Il y a du sable qui forme une pyramide. »

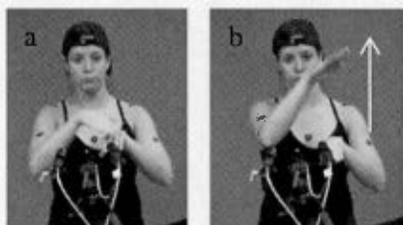
Finalement, le mouvement de distribution peut aussi avoir la forme d'une droite ou d'un arc, sans le mouvement de rebond caractéristique des exemples présentés ci-dessus. De façon semblable à celui qui comporte une série de rebonds, le mouvement de distribution bimanuel peut être produit de manière symétrique ou encore avec une main statique. En (127), le mouvement est symétrique, et la zone orientée représente une rangée de chaises. En (128), le VCLE exprime la localisation et la taille d'une pile de revues. Dans ce VCLE, la main gauche est statique, et le mouvement de la main droite produit une droite qui exprime la disposition d'une quantité indéfinie de revues empilées.

(127)



2M : [...] [VCLE:/V⁵/(a)](X) [...]
 « Il y a une rangée de chaises. »

(128)



2M : [...] [VCLE:/B'/(h)](X)
 « Il y a une pile de revues. »

En (129) (reprise de (89)), le VCLE:/ $\bar{5}^6$ / exprime la localisation et la distribution de grains de sable sur une zone linéaire de l'espace. Dans cet exemple, les deux mains ont le même mouvement. Le redoublement des mains ne sert pas ici à décrire la taille de la zone, comme dans les cas où le mouvement des deux mains est symétrique, ou encore produit avec un ancrage visuel statique, comme dans les exemples (127) et (128). Il sert plutôt à exprimer une plus grande quantité en redoublant le CL:/5'/, qui exprime une quantité indéfinie de très petites entités.

(129)



2M : [VCLE:/S^{S*}/(a)]+(X)
 « Il y a plusieurs (grains de sable) là. »

L'interprétation de la quantité indéfinie dans ces VCLE ne peut être obtenue que si le référent instancié par le VCLE n'a pas la propriété de pouvoir subir une extension dans l'espace. En effet, l'interprétation obtenue avec le nom CHAISE en (127), d'une multiplicité d'entités atomiques représentées par le classificateur et disposées selon une forme géométrique ne pourrait être obtenue avec un nom tel que BANC, dont le référent renvoie à une entité qui a une certaine amplitude spatiale (longueur). L'interprétation de la distribution du référent banc avec le VCLE:/V^S/ est impossible.

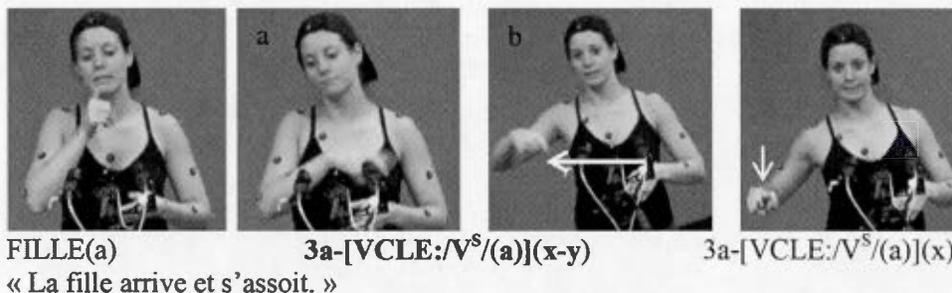
Les caractéristiques distinctives des formes du mouvement de distribution qu'on trouve dans les VCLE sont très semblables aux formes de l'expression de la quantité ayant été décrites auprès du nom. En plus du POINTÉ désignant une zone, il a aussi été décrit qu'une quantité indéfinie de référents (« plusieurs ») peut être exprimée par l'association spatiale au moyen du POINTÉ déterminant à une série de loci spatiaux distincts (Baker-Shenk et Cokely, 1980 ; Nijhof et Zwitserlood, 1999 ; Miljan, 2003 ; Pfau et Steinbach, 2006 ; Parisot et Bouchard, 2009 ; Voghel et Rinfret, 2010). Comme avec les VCL, dans cette utilisation du POINTÉ, le nombre de loci ne correspond pas au nombre de référents; de façon générale, le POINTÉ semble être répété sur deux ou trois loci différents et exprime une quantité multiple.

Le trajet

Dans les VCLE qui expriment le mouvement d'une entité, la forme du mouvement entre les deux lieux d'articulation (les arguments locatifs du verbe, source et but) est la représentation plus ou moins stylisée du trajet du référent dans l'espace. Le mouvement peut avoir la forme d'une droite ou d'un arc, mais il peut aussi être sinueux, impliquer un changement radical de

direction, présenter un mouvement de va-et-vient, etc. Dans l'exemple (130) (reprise de (92)), le mouvement du VCLE:/V^S/, exprime un trajet ayant la forme d'une droite.

(130)



Les VCLE dont le mouvement définit un trajet dans notre corpus sont presque tous accompagnés d'une manière du mouvement. De plus, tous les VCLE qui expriment le mouvement d'une personne (avec les CL:/V^S/ et CL:/1^S/) sont accompagnés de la manière oscillante du mouvement, interprétée comme « marcher » ou le « mouvement alternatif des jambes », selon le contexte (comme en (130), qui est produite par une oscillation des doigts). Toutefois, la manière du mouvement oscillante n'est pas obligatoire avec un VCLE qui exprime le trajet d'une personne. En effet, la cooccurrence du trajet sans la manière, qui est interprétée comme le fait de léviter ou de se déplacer en flottant dans les airs, est tout simplement très peu fréquente parce qu'elle ne correspond pas à une situation prototypique du monde réel (voir la présentation de la manière du mouvement à la fin de la section).

La forme du trajet ainsi que la forme de la manière sont très liées et peuvent parfois être difficiles à distinguer, comme en témoigne l'exemple (131). Dans le VCLE, l'oscillation du poignet, caractéristique du mouvement exprimant la manière du mouvement, ainsi que la forme sinueuse du mouvement, sont étroitement liés.

(131)



MONSIEUR(a)
« L'homme marche. »



3a-[VCLE:/1^S/(a)](x-y)

Bien que le mouvement exprimant le trajet soit la plupart du temps iconique, en exprimant la forme du déplacement de l'entité, il arrive que celle-ci soit exprimée de manière plus schématique et ne corresponde pas au mouvement réel de l'entité représentée par le VCLE. Par exemple, certains mouvements de droite ne représentent pas nécessairement un mouvement de droite, mais plutôt un trajet non spécifié entre deux lieux.

De plus, dans certains contextes impliquant des jeux de perspectives, il arrive qu'un mouvement puisse être exprimé par un VCLE statique (donc un verbe de localisation). Par exemple, l'exemple (132) exprime qu'une femme passe à côté d'un l'homme en lisant un livre et l'homme la regarde passer. Dans le contexte de la vidéo, l'homme est debout devant un chevalet et peint, en position statique et une fille passe près de lui. Pourtant, dans la première proposition de l'exemple (132) (deux premières photos), le VCLE qui représente l'homme (VCLE:/1^S/) est produit avec un mouvement de droite et VCLE:/B'/ qui exprime que l'action de la fille est statique. Dans la deuxième proposition, le signeur personnifie l'homme qui regarde passer la femme. Cette fois, le VCLE qui représente la femme exprime le mouvement, et c'est l'homme qui est représenté de manière statique.

(132)



3a-[SRC: lire']
 MD: 3b-[VCLE:/1^s/(b)](y-z)
 2M: [VCLE:/B'/(a)](x) /
 MG: [VCLE:/B'/(b)](x)(tenue)



3b-[SRC: 'regarder']
 MD: (geste: peindre)
 2M: 3c-[VCLE:/1^s/(c)](v-w)
 MG:

« La femme passe à côté de l'homme en lisant son livre et l'homme la regarde passer. »

L'interprétation obtenue dans la première proposition est attribuable à la structure de représentation corporelle, dans laquelle le signeur prend la perspective de la fille. Le centre déictique de la relation spatiale devient alors le locuteur, qui personnifie la fille. Du point de vue de la fille, qui se déplace, l'homme est donc « en mouvement ». La figure 5.2 illustre le mouvement relatif, dans la première proposition (a) et réel dans la seconde (b), des participants à la situation spatiale dans les deux propositions de l'exemple (132). L'homme est représenté par une croix, alors que la femme est représentée par le cercle. Un exemple saillant et fréquent de ce type d'utilisation du mouvement et de la perspective se trouve dans l'expression du paysage qui défile vu par une personne qui se déplace dans un véhicule. Le signeur exprime le défilement du paysage en représentant des arbres en mouvement avec VCLE:/ab/. Le corps du signeur exprime l'agent et le VCLE:/ab/ exprime le mouvement relatif des arbres autour de lui.

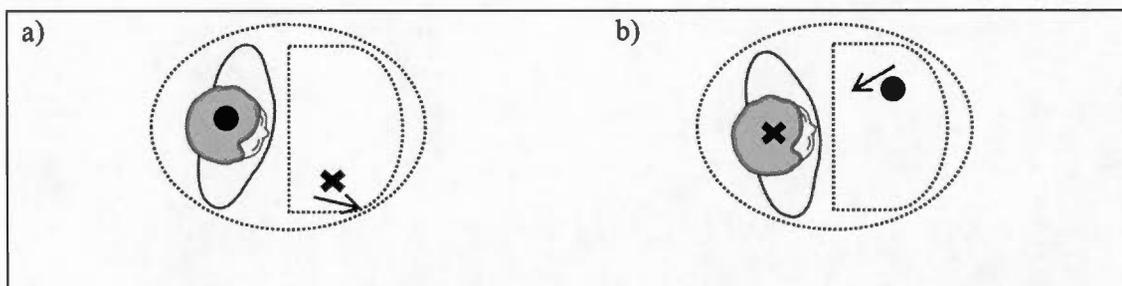


Figure 5.2 Illustration du mouvement relatif des participants à la situation spatiale des propositions de l'exemple (58).

La manière du mouvement

En plus d'exprimer la localisation, la distribution et le contour de son trajet, la forme du mouvement du VCLE peut être porteuse de la manière du mouvement d'une entité¹⁰⁴. La manière est une modification du mouvement qui exprime la façon dont une action est réalisée. Le mouvement de la main représente la façon particulière dont l'entité décrite bouge, ou dont elle apparaît bouger (Johnston et Schembri, 2007). Dans les VCLE du corpus, on distingue trois types de manière fréquemment produits. Ceux-ci sont :

- L'oscillation d'une entité;
- L'expression de la vitesse du mouvement;
- Le changement d'orientation ou une orientation anormale.

Dépendant du type de VCLE (verbe de localisation ou de mouvement) avec lequel il est employé, le mouvement d'oscillation peut avoir deux interprétations, soit un « mouvement alternatif des jambes » ou encore « marcher », avec les verbes qui expriment le déplacement, ou encore « trembler », avec les verbes de localisation. Il peut de plus être produit par différents articulateurs.

D'abord, le mouvement d'oscillation utilisé avec un VCLE qui exprime le mouvement d'une personne, exprime un « mouvement alternatif des jambes » ou encore « marcher ». Dans notre corpus, deux formes oscillantes se distinguent, selon qu'il est employé avec le VCLE:/V^S/ ou

¹⁰⁴ La manière peut aussi être exprimée lexicalement par des verbes lexicaux de manière comme nous l'avons présenté en 3.2.2 (par exemple MARCHER, COURIR, NAGER, etc.).

le VCLE:/l^s/. Avec le VCLE:/V^s/ (que les doigts soient courbés ou non), le mouvement d'oscillation est produit par les doigts et exprime iconiquement la manière de mouvement des jambes d'une personne. Dans la plupart de ses occurrences, cette manière porte sur le VCLE:/V^s/ et exprime le déplacement d'une personne debout, en marchant. Ce type de manière est présent dans le premier VCL de l'exemple (133). Par ailleurs, cette manière du mouvement en combinaison avec le VCLE:/V^s/ peut aussi exprimer un sens plus spécifique que celui de marcher, comme dans le signe illustré à la troisième photo de l'exemple (133), dans laquelle il exprime qu'une personne glisse et perd pied. Dans ce VCLE, le mouvement et le changement d'orientation (aussi une manifestation de la manière, discutée à la fin de cette section) expriment le changement d'orientation de la personne – sa chute – et le mouvement d'oscillation des doigts exprime le mouvement des pieds lors de la chute.

(133)



3a-[VCLE:/V^s/(a)](x-y)



3a-[VCLE:/V^s/(a)](x)



3a-[VCLE:/V^s/(a)](X)

« (L'homme) marche nonchalamment, tente de s'asseoir et glisse. »

De plus, dans les contextes où le VCLE:/V^s/ est produit avec les doigts courbés ([V̄^a]), le mouvement d'oscillation peut aussi être transféré sur le poignet. Cette utilisation est rare quand le référent est une personne (nous n'avons trouvé qu'une seule occurrence dans notre corpus), nos informateurs ne l'acceptent que si la référence est très claire. De façon prototypique, cette manière est associée à l'expression du déplacement à quatre pattes d'un animal trapu à l'aide du VCLE:/V^s/, et c'est cette interprétation qui vient en tête quand la référence est omise.

Dans notre corpus, toutes les occurrences de VCLE:/V^s/ dans des verbes de mouvement contiennent une oscillation exprimant le mouvement des jambes. Nous avons tenté d'éliciter le déplacement d'une personne debout à l'aide du VCLE:/V^s/ sans la manière du mouvement d'oscillation et les informateurs ne l'acceptaient qu'après beaucoup d'hésitation, dans des

contextes très restreints dans lesquels la personne qui se déplace ne touche pas le sol, comme un vampire, ou encore avec les jambes statiques, parce qu'elle est par exemple debout sur un véhicule, ou encore sur un tapis roulant. La forme sans manière est donc possible et analysable en contexte, mais elle est très peu fréquente et demande un contexte particulier. Rappelons que dans les emplois du VCLE:/V^S/, les deux jambes de la personne sont toujours indissociables et ne peuvent avoir un mouvement différent l'une de l'autre (mis à part le mouvement alternatif des doigts de l'oscillation). Pour exprimer un mouvement spécifique d'une jambe par rapport à l'autre (sauter sur une jambe, boiter ou encore donner un coup de pied dans un ballon), deux VCLE:/l^S/ produits simultanément doivent être utilisés.

On trouve quatre variantes phonétiques de l'oscillation qui accompagne VCLE:/l^S/ qui exprime le sens « marcher » : trois sont manuelles (un mouvement d'oscillation du bras, un mouvement d'oscillation du poignet, et un mouvement de flexion et d'extension de l'index) et une est non manuelle, effectuée par le tronc et /ou la tête. Tous ces emplois sont liés par la ressemblance, stylisée, des différentes réalisations de la manière oscillante du mouvement avec le mouvement de marche d'une personne (un peu comme si on voyait une personne venir de loin : sa tête monte et descend).

En premier lieu, la manière « marcher » est exprimée par un mouvement d'oscillation du bras superposé au mouvement de droite du trajet résultant en un mouvement de rebond de l'avant-bras. Cette variante est celle qu'on trouve le plus fréquemment dans notre corpus. Elle est illustrée à l'exemple (134) (reprise de (18)).

(134)



MD : FEMME(a) 3a-[VCLE:/1^S/(b)](x-y)_____

« La femme s'avance en marchant. »

Le mouvement de manière produit par une oscillation du bras superposée au mouvement de droite du trajet du VCL se trouve aussi dans notre corpus avec les VCLE:/ $\bar{5}^{\text{c}}$ / et VCLE:/B/, qui représentent des objets tenus dans les mains d'une personne (voir respectivement sections 5.1.1.7 (exemple (96)) et 5.1.1.5 (exemple (104))). Dans ces contextes, les deux classificateurs renvoient à la forme d'objets (respectivement une pomme et un livre) tenus dans les mains de la personne qui se déplace en marchant.

En second lieu, on trouve aussi une variante de la manière « marcher » qui se réalise par une oscillation (de gauche à droite) du poignet, superposée au mouvement de droite qui exprime le trajet du VCLE, comme dans l'exemple (135) (reprise de (80) et (116)).

(135)



UNE(a) FILLE(a) 3a-[VCLE:/1^S/(a)](x-y)

« Une fille arrive en marchant. »

En troisième lieu, on trouve dans notre corpus une variante de cette manière qui consiste en un mouvement de flexion et d'extension de l'index (l'index n'est jamais complètement tendu), superposé au mouvement principal de la main exprimant le trajet. Cette variante, présentée à l'exemple (136), n'est produite que par un seul signeur (S1) dans notre corpus.

(136)



MD : 3a-[VCLP:/5^c/(b)](x)(tenue)
 MG° : 3a-MARCHER 3a-[VCLE:/1^S/(a)](x-y)
 « La femme marche (avec une pomme dans les mains). »

En quatrième lieu, le mouvement d'oscillation peut aussi être transféré sur le tronc pour exprimer la manière du mouvement de la marche. Par exemple, on trouve dans la phrase présentée en (137) une construction séquentielle de deux VCL qui expriment le sens « marcher en tenant un livre ». Le VCLE:/1^S/ exprime le déplacement d'une personne debout, et le VCLE:/B'/ représente le livre, tenu par la fille. Le mouvement manuel du VCL:/B'/ est statique, toutefois, le tronc et la tête effectuent un mouvement oscillant de gauche à droite, qui exprime la manière du mouvement.

(137)



FEMME(a)

3a-[VCLE:/1^S/(a)](x-y)

3a-[VCLE:/B'/(c)](x)

« La femme va nonchalamment en tenant (un livre) [...] »

Finalement, le mouvement d'oscillation peut aussi apparaître avec un VCLE qui exprime la localisation ou le mouvement d'un objet. Quoiqu'aucune utilisation n'ait été répertoriée dans notre corpus, nos informateurs confirment que cette manière du mouvement peut être produite pour exprimer le tremblement ou l'oscillation d'objets. Par exemple, le VCLE:/B̄^S/ peut exprimer une tasse ou une pomme déposée sur une table qui tremble, le VCLE:/1^S/ peut être utilisé pour exprimer le balancement d'un mat au vent. Finalement, le VCLE:/B'/ qui exprime

un déplacement (une feuille qui tombe au vent) avec la même manière exprime une feuille qui virevolte au vent.

Le deuxième type de manière que nous avons permis d'exprimer la vitesse (rapide vs lent) du mouvement. Cette manière du mouvement est produite simultanément au trajet du VCLE. Bien entendu, sa production est relative : la vitesse du mouvement est exprimée par le déroulement plus rapide ou plus lent que le mouvement considéré comme normal de la main.

Finalement, dans les VCLE, l'orientation de la main peut exprimer une orientation particulière d'un référent, relative à sa situation spatiale dans l'espace discursif construit. Le mouvement qui produit un changement d'orientation de la main exprime quant à lui le changement d'orientation d'un référent (Johnston et Schembri, 2007; Tang, 2003; Zwitserlood, 2003). En (138) (reprise de (81)), le VCLE:/V^S/ (deuxième photo) exprime, par la rotation du poignet, le changement d'orientation de l'agent du VCL.

(138)



MD : 3a-[VCLE:/V^S/(a)](x) 3a-[VCLE:/V^S/(a)](x) 3a-[VCLE:/I^S/(a)](x)
 « (La fille) s'assoit, se retourne et se croise les jambes. »

De plus, le changement d'orientation peut aussi exprimer l'orientation « anormale » d'un référent (Engberg-Pedersen, 1993). Dans ce cas, le signeur produit une première articulation du VCLE dans son orientation « normale », puis un mouvement brusque dont l'orientation finale indique l'orientation spécifique « anormale » de l'entité.

(139)



MD : QUATRIÈME(a)

[VCLE:/V^S/(a)](x₄)[VCLE:/V^S/(a)](x₁)

MG :

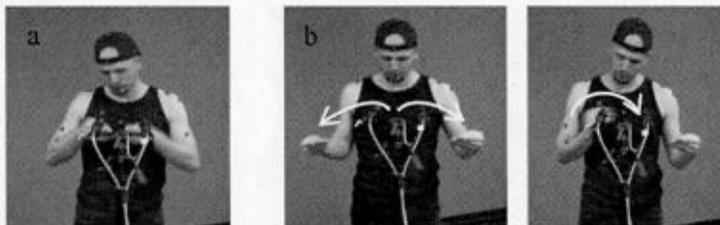
« La quatrième chaise est croche. »

5.1.2.2 Le mouvement dans les VCLP

Les VCLP du corpus se distinguent des autres VCL en ce que leur mouvement représente iconiquement le mouvement de manipulation d'entités par un agent. De plus, ils n'expriment pas la localisation ou le mouvement d'une entité à strictement parler, mais plutôt sa manipulation, statique ou dynamique. Les VCLP sont fortement liés à la perspective du protagoniste. Rappelons du chapitre 2 que dans la perspective du protagoniste, le locuteur est partie prenante de la situation spatiale. Dans cette perspective, l'événement spatial est projeté dans un espace qui inclut le corps du signeur : conceptuellement, le signeur fait partie de l'événement de mouvement en ce qu'il joue le rôle d'un référent animé du discours et interagit directement avec les objets et participants impliqués.

Le mouvement dynamique est illustré dans le premier VCLP ((140), en a et b), ainsi que dans le VCLP produit par la main droite dans la dernière photo de l'exemple (140). Le mouvement statique (interprété comme une tenue, ou une absence de mouvement), est illustré par le VCLP produit par la main gauche dans la dernière photo de l'exemple en (140). Les lieux d'articulation définis par les mouvements des VCLP constituent le plus souvent des positions relatives des articulateurs par rapport au corps du signeur, qui permettent d'exprimer les positions des articulateurs manuels, impliqués dans la manipulation des entités du discours. Ils peuvent aussi exprimer la localisation d'une entité dans l'espace (par exemple via l'action de déposer un objet par terre, sur une table, etc.).

(140)



MD:

[...]

2M:

3b-[VCLP:/ \bar{B}^c /(a)](y-z/y-w)

MG:

3b-[VCLP:/ \bar{B}^c /(a)](z-y)3b-[VCLP:/ \bar{B}^c /(a)](w)(tenue)

« (L'homme prend la revue), l'ouvre (et la lit). Il tourne la page. »

(141)



MD :

3a-[VCLP:/ \bar{B}^c /(c)](x-y)3a-[VCLP:/ \bar{B}^c /(c)](y-v)

MG :

3b-[VCLP:/ \bar{B}^c /(c)](z-w)3b-[VCLP:/ \bar{B}^c /(c)](w-v)

2M :

BOITE(bv)

« L'homme et la femme prennent leurs cartes et les déposent dans la boîte. »

Comme pour les VCLE, le mouvement des VCLP peut aussi être modifié pour exprimer la manière de la manipulation. La manière peut exprimer la durée, la vitesse ou le changement de vitesse, le changement d'orientation, le tremblement, etc. Toutes ces réalisations de la manière s'expriment par des formes iconiques du mouvement, très proches du mouvement réel de manipulation par l'agent.

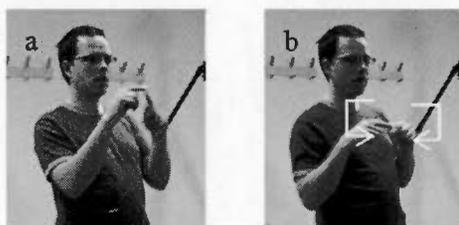
Plusieurs études ont montré un fort lien entre l'utilisation des VCLP et des structures de représentation corporelle (entre autres Aarons et Morgan, 2003; Ferrara, 2012; Morgan et Woll, 2003; Perniss, 2007a; Schembri, 2001). Nous montrons en 5.2.2.1 que même si les VCL sont le plus souvent produits dans les structures de représentation corporelle (point de vue du protagoniste), ils peuvent aussi apparaître dans des structures représentant le point de vue de l'observateur. Le plus souvent, le VCLP représente la manipulation d'une entité en représentant la main de l'agent, qui correspond au même participant que celui personnifié par le signeur. D'une certaine manière, le VCLP est prototypiquement interprété comme étant « attaché » au corps du signeur. Toutefois, il peut, dans certains cas, en être détaché et indiquer l'action d'un autre participant que celui qui est personnifié par le signeur, comme dans l'exemple (141). Dans cet exemple, le corps du signeur est neutre, et il n'incarne pas l'agent. Le signeur produit simultanément deux VCLP qui représentent les mains de deux participants du discours, qui ne sont ni le signeur (narrateur), ni un participant personnifié par le signeur. Même si les caractéristiques de ces signes sont propres à la perspective du protagoniste (ils sont produits à l'échelle du signeur et le signeur est le centre de la situation spatiale), dans ce cas particulier, ils apparaissent à l'intérieur d'une structure adoptant la perspective de l'observateur (indépendante du signeur).

5.1.2.3 Le mouvement dans les VCLS

Dans les VCLS, la forme du mouvement définit un lieu d'articulation - une zone de l'espace - dont le contour et la taille expriment l'extension d'une entité dans l'espace. Comme les VCLE, les VCLS sont liés à la perspective de l'observateur : la représentation de l'entité est donc projetée dans l'espace devant le signeur, selon une échelle variant en fonction de l'événement représenté. À la différence des deux autres types de VCL, dans lesquels le mouvement (ou l'absence de mouvement) exprime le mouvement ou la localisation d'une entité, les VCLS utilisent l'espace pour représenter la forme du référent; ils ne peuvent en aucun cas exprimer son mouvement. Le mouvement du VCLS permet de créer une représentation du référent de trois façons selon le classificateur qu'il contient, c'est-à-dire en traçant son contour, en présentant son étendue comme une surface, ou encore en représentant son volume dans l'espace.

Dans les VCLS qui contiennent le CL:/1^{S*}/, le classificateur (le bout de l'index) est utilisé pour tracer le contour d'un référent. Ces VCLS sont parfois appelés traceurs (Supalla, 1982, 1986), ou encore périmètres (Liddell et Johnson, 1987). En (142) (reprise de (88)), le VCLS:/1^{S*}/ est produit avec un mouvement continu qui trace le contour du référent dans l'espace, un cv.

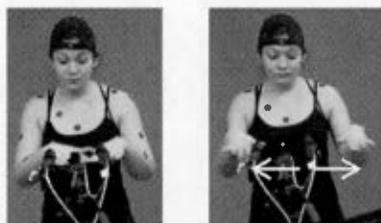
(142)



2M : [VCLS:/1^{S*}/(a)](X)
« Il y a un CV. »

Certains VCLS représentent l'extension d'entités en deux dimensions, telle une surface, comme en (143), où le mouvement du VCLS:/B'/ exprime l'extension dans l'espace d'un référent, une salle d'attente.

(143)



2M : [VCLS:/B'/(a)](X) [...]
« Une salle d'attente [...] »

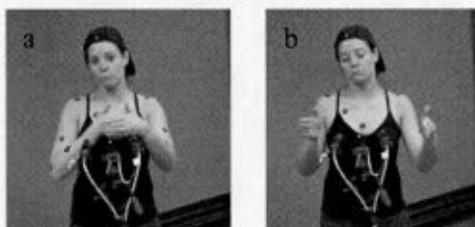
Dans d'autres emplois, le mouvement du VCLS en conjonction avec le classificateur représentent le volume d'une entité dans l'espace. L'exemple (144) (reprise de (101)) contient un VCLS qui représente la forme cylindrique et longue d'une lampe torche. Le CL:/F^O/ exprime la forme ronde et petite de la lampe, alors que le mouvement en spécifie la hauteur. En (145), le mouvement en deux phases ainsi que la configuration manuelle /B'/ délimitent le volume du référent, une salle d'attente (le même VCLS est aussi utilisé dans notre corpus pour référer à une boîte).

(144)



[VCLS:/F°/(a)](X)
 « Il y a une lampe. »

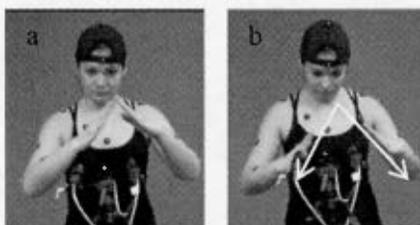
(145)



[VCLS:/B'/(a)](X)
 « Il y a une salle d'attente. »

De plus, certains emplois des VCLS expriment une quantité indéfinie collective. C'est le cas des exemples présentés en (146) et (147), où le VCLS est respectivement utilisé pour référer à une certaine quantité de terre, disposée en pyramide sur une table et à la disposition d'un tas de vêtements.

(146)



[VCLS:/B'/(a)](X)
 « Il y a un tas de terre. »

L'interprétation de la quantité avec les VCLS dépend de plusieurs aspects : il dépend du sens du nom, de la forme du VCL ainsi que des indices contextuels. Par exemple, en (147), la

forme du VCLS utilisé pour représenter le référent du nom VÊTEMENT permet de déterminer qu'il s'agit d'un collectif, qui signifie dans le contexte « tas de vêtements », et non, par exemple « vêtement roulé en grosse boule » (cette interprétation aurait par ailleurs pu être possible avec un autre référent, par exemple un sac de couchage). Pour obtenir une interprétation d'entité unique, le signeur aurait pu utiliser un VCLS:/B'/ représentant l'extension du référent vêtement comme une surface.

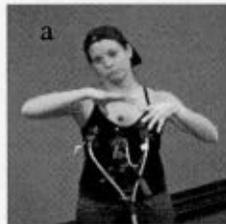
(147)



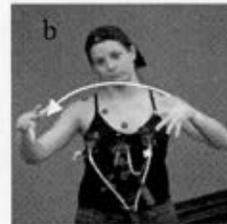
2M :

VÊTEMENTS(a)

« Le tas de vêtements est là. »



[VCLS:/5^c/(a)](X)



Par ailleurs, dans la plupart des VCLS, le mouvement d'extension est effectué par les deux mains, dont le mouvement est symétrique. Toutefois, dans certains cas, en particulier quand le mouvement décrit une forme asymétrique ou irrégulière, une des deux mains est statique, alors que l'autre trace l'extension du référent. La main statique agit alors comme repère, pour faciliter la description de la forme du référent. Les exemples (147) et (148) (reprise de (53)) en sont des exemples. En (147), la main non dominante marque une des deux extrémités du tas de vêtements, dont la forme est courbe, mais pas symétrique puisque le tas de vêtements est posé sur une table. En (148), le VCLS représente la forme d'une partie d'une poupée de bois, une forme arrondie, mais pas complètement circulaire.

(148)

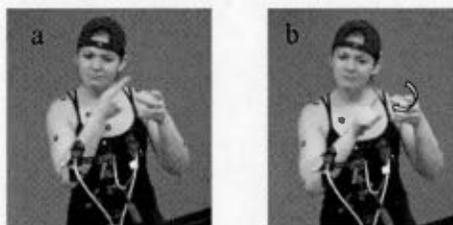


[...] [VCLS:/B'/(a)](X)

« [La base de la poupée] est ronde. »

Finalement, certains VCLS ne sont produits que par une main. Les quelques exemples qu'on trouve dans notre corpus nous amènent à proposer qu'ils soient unimanuels parce qu'ils représentent une petite entité (ou encore un détail d'une entité) ou tout simplement parce que l'autre main est occupée. En (149), le VCLS exprime la forme d'une partie d'une pomme qui a été croquée.

(149)



MD : [...] [VCLS:/1^{S*}/(a)](X₂)
 MG: [VCLE:/3^o/(a)](x)(tenue)
 « Il y a un trou dans la pomme [comme
 si quelqu'un l'avait croquée]. »

5.2 Le marquage argumental des VCL

Rappelons que les moyens utilisés pour le marquage spatial peuvent être soit manuels (localisation directe, orientation ou POINTÉ) ou non manuels (regard ou tronc, dirigés vers le locus d'un argument)¹⁰⁵. La description du mouvement des trois types de VCL présenté à la section précédente met de l'avant les moyens morphologiques simultanés de marquer les arguments du VCL, soit le classificateur et la localisation directe. Le tableau 5.2 présente les possibilités de marquage argumental offertes par ces moyens morphologiques simultanés et le type d'argument qu'ils peuvent marquer.

¹⁰⁵ Voir la section 3.2.5 pour une présentation plus détaillée du phénomène de l'association spatiale, et de ses marqueurs.

Tableau 5.2 Types de VCL et arguments marqués simultanément.

Type de VCL	Argument(s) marqué(s) par le classificateur	Argument(s) marqué(s) par une modification spatiale
VCLP	Agent et thème	Locatif ou locatif et locatif
VCLE	Agent ou thème	Locatif ou locatif et locatif
VCLS	Thème	Locatif

Afin de compléter le portrait du marquage argumental des VCL, nous répondons aux deux questions spécifiques suivantes, soulevées précédemment en (66) et (67) et reproduites ci-dessous :

- (70) Les VCL de la LSQ sont-ils toujours situés dans l'espace afin d'indiquer un accord avec des arguments?
- (71) Par quels moyens d'association spatiale (manuels et non manuels) les VCL indiquent-ils cette relation d'accord?

Le tableau 5.3 présente le portrait distributionnel des moyens d'association spatiale utilisés pour le marquage argumental des VCL dans notre corpus.

Tableau 5.3 Les moyens d'association spatiale utilisés pour le marquage argumental en fonction du type de VCL.

	Type de VCL			Total
	VCLE	VCLP	VCLS	
Moyens manuels				
Localisation directe	447/447 (100 %)	351/351 (100 %)	73/73 (100 %)	871/871 (100 %)
Orientation	0/447 -	0/351 -	0/73 -	0/871 -
POINTÉ	0/447 -	0/351 -	0/73 -	0/871 -
Moyens non manuels				
Regard	143/447 (31,99 %)	42/351 (11,97 %)	29/73 (39,73 %)	214/871 (24,57 %)
Tronc	24/447 (5,37 %)	14/351 (3,99 %)	0/73 -	38/871 (4,36 %)

Les données que nous présentons au tableau 5.3 montrent que les VCL de la LSQ produits en contexte discursif sont toujours minimalement situés dans l'espace au moyen de la localisation directe. L'économie articulatoire est donc fortement exploitée par les VCL : ils portent un élément référentiel, iconique, et leur forme permet de marquer directement leurs arguments

locatifs. De plus, l'orientation et le POINTÉ n'apparaissent pas comme marque d'accord avec les VCL de notre corpus¹⁰⁶. Nos données permettent donc d'affirmer que la modification de l'orientation en fonction d'un locus spatial n'est pas un moyen utilisé par le système des VCL pour le marquage argumental. Cela n'est pas surprenant puisque dans les VCL, l'orientation, plutôt que de constituer une marque d'association spatiale, exprime l'orientation du référent dans l'espace. Notre description confirme donc qu'à la différence des verbes lexicaux, les VCL n'utilisent pas ce moyen d'association spatiale. Par ailleurs, les VCL, à la différence des verbes lexicaux, n'utilisent pas le POINTÉ pour marquer l'accord. Ces résultats ne sont pas surprenants puisque l'accord est marqué en tout temps par la localisation directe. Il s'agit d'un moyen économique et fort du point de vue de la saillance, de marquer l'accord du VCL.

Une première description de la distribution des combinaisons, présentée au tableau 5.4, indique que la localisation directe est le seul moyen utilisé seul pour marquer l'accord entre le VCL et ses arguments (74,74 %). Tous emplois confondus, les marques non manuelles sont toujours utilisées en combinaison avec la localisation directe.

¹⁰⁶ Les seuls POINTÉS qui apparaissent dans l'environnement des VCL sont des pronoms (n=11). Contrairement aux POINTÉ ayant une fonction morphosyntaxique, dont la forme est faible et toujours liée au verbe, la forme du POINTÉ pronom est forte, et est séparée phonologiquement et prosodiquement du verbe (Parisot, 2003). Plus particulièrement, la séparation entre la forme du verbe et du POINTÉ est visible dans une modification de l'ampleur ou de la vitesse du mouvement, une tenue ou une répétition. De plus, le POINTÉ fort peut avoir son propre comportement non manuel distinct.

Tableau 5.4 Combinaisons des moyens d'association spatiale utilisés pour le marquage argumental en fonction du type de VCL.

	Type de VCL			Total
	VCLE	VCLP	VCLS	
Un seul moyen :				
Localisation directe	298/447 (66,66 %)	309/351 (88,03 %)	44/73 (60,27 %)	651/871 (74,74 %)
Total :	298	308	44	651
Deux moyens				
La localisation directe et :				
Regard	125/447 (27,96 %)	28/351 (7,98)	29 (39,73 %)	181/871 (20,78 %)
Même argument				
Tronc	6/447 (1,34 %)	0/351 -	0/73 -	6/871 (0,69 %)
Même argument				
Total :	131	28	29	188
Trois moyens				
La localisation directe et :				
Regard et tronc	15/447 (3,36 %)	14/351 (3,99)	0/73 -	29/871 (3,33 %)
Même argument				
Regard et tronc	3/447 (0,67 %)	0/351 -	0/73 -	3/871 (0,34 %)
Arguments distincts				
Total :	18	14	0	32

5.2.1 La localisation directe

En plus d'être toujours présente lors de l'accord d'un VCL avec son/ses argument(s) (tableau 5.3), la localisation directe est le seul moyen qui peut à lui seul indiquer une relation d'accord avec le VCL, peu importe son emploi (tableau 5.4 et est donc obligatoire. De plus, dans tous les cas, la localisation directe marque un argument locatif du VCL.

Nous avons exposé que, typiquement, dans l'association spatiale, le verbe réutilise les traces spatiales des loci préalablement associés aux noms. Dans notre corpus, c'est ce qui se produit la plupart du temps. Par exemple, en (150), le signeur situe à l'aide de la localisation directe le VCL sur la trace du locus x , associé au nom TABLE dans une proposition précédente. Ce faisant, le signeur indique la relation entre le VCL et son argument locatif TABLE et exprime la localisation de la pomme sur la table. Le contenu référentiel du locus x est dès lors « la pomme sur la table ».

(150)

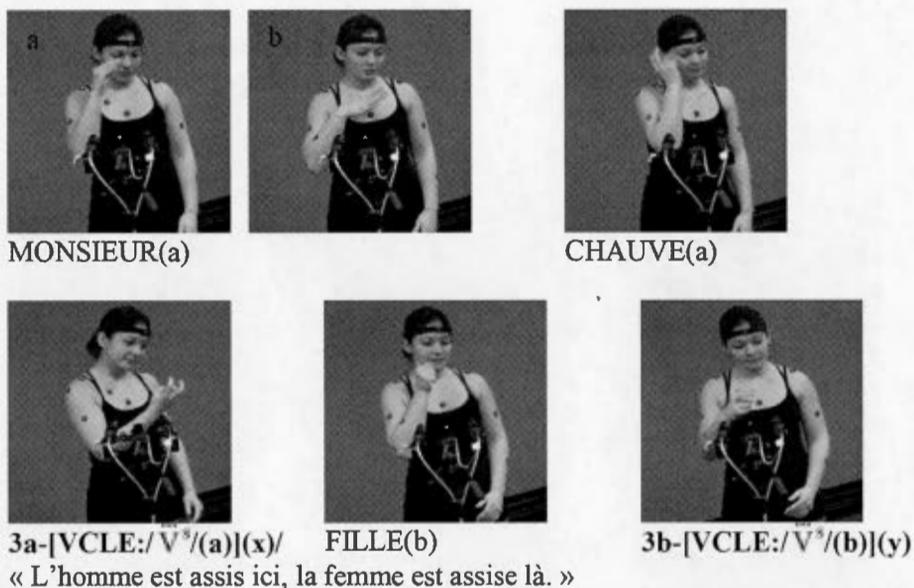


MD : [VCLE:/5^o
/(a)](x)
MG: BRILLER(x)
« La pomme brillante est sur la table ».

Toutefois, un grand nombre de VCL indiquent une relation argumentale locative en utilisant des loci spatiaux référentiellement indéfinis. En d'autres, mots, ces VCL, plutôt que de réutiliser une trace laissée par l'association spatiale antérieure d'un nom, instancient de nouveaux loci spatiaux dans le discours au moyen de la localisation directe¹⁰⁷. Par exemple, en (151) (reprise de l'exemple (51)), les deux VCLE:/V̄^o/ définissent respectivement les loci *x* et *y*, leur argument locatif. Ces loci, référentiellement indéfinis, correspondent à des localisations relatives dans l'espace discursif construit par le signeur, et leur utilisation exprime les sens « ici, là, à cet endroit », de l'espace conceptuel. Comme les VCL sont porteurs d'une référence (via le morphème classificateur), au moment de l'association spatiale, le VCL assigne au locus référentiellement indéfini son contenu référentiel (par exemple « monsieur chauve » et « fille » en (151)).

¹⁰⁷ Ce n'est pas le cas des autres moyens relevés avec les VCL. Par exemple, les marques d'agent POINTÉ et tronc réutilisent toujours des loci spatiaux établis.

(151)



Cette utilisation de l'espace du VCL se distingue de celle proposée pour le verbe par Voghel (2006) et Rinfret (2009), comme l'explique cette dernière (p. 93) : « [...] le fait que le verbe utilise le locus γ [indéfini référentiellement] ne fait qu'indiquer une position argumentale, sans que le locus n'ait reçu de sa dénotation. Le verbe est, en apparence, une stratégie permettant l'association spatiale, ce qu'il ne permet pas en réalité. » Le VCL, de par le fait de porter un élément référentiel, peut donc être considéré, à la différence des verbes lexicaux, comme un moyen d'association spatiale.

On remarque, au tableau 5.4, que les VCLP sont plus fréquemment produits avec la localisation directe comme seul moyen de marquage argumental spatial (88,03 %) que les VCLE et les VCLP (respectivement 66,66 % et 60,27 %). Une des raisons qu'il est possible d'invoquer pour expliquer cette différence est le fait que les VCLP du corpus sont plus souvent utilisés dans des structures de représentation corporelle que les deux autres types de VCL¹⁰⁸. En d'autres mots, pendant la production de VCL, les articulateurs non manuels que sont le tronc et les yeux sont impliqués dans un autre type de structure, ils n'ont donc pas le

¹⁰⁸ Nous présentons l'analyse des VCL dans les structures de représentations corporelles en 5.3.2.1.

rôle de marqueurs d'accord morphosyntaxique et ne sont donc pas comptabilisés dans les données du tableau 5.4.

5.2.2 Les marques non manuelles

Les moyens non manuels considérés dans le marquage argumental spatial sont les mouvements du tronc en direction d'un locus spatial, et le regard dirigé vers un locus spatial. En plus du marquage argumental, le tronc et le regard sont impliqués dans une fonction de type pragmatique/discursive, les structures de représentation corporelle, dans lesquelles le regard et le tronc sont utilisés pour « imiter » le comportement d'un participant du discours. Certaines études suggèrent cependant que des moyens distincts sont impliqués dans ce type de construction et dans l'accord verbal. Parisot (2003) suggère que la rotation du tronc et l'inclinaison du tronc en sont. D'autres proposent que la conjonction de la direction du regard et du tronc vers un participant non présent en sont (Padden, 1978). Comme les structures de représentation corporelle ont une certaine durée dans le discours, et qu'elles engagent des mouvements du tronc et des yeux, nous avons considéré les mouvements du tronc et du regard relevés à l'intérieur de structures de représentation corporelle séparément des moyens d'association spatiale. Les données présentées aux tableaux 5.3 et 5.4 excluent donc les moyens non manuels d'association spatiale qui sont associés à l'expression de cette fonction.

Le tableau 5.4 montre que plus de la moitié des VCL du corpus sont produits sans marquage d'accord non manuel (74,74 %). Quand un moyen non manuel est utilisé, il s'agit le plus souvent du regard (24,57 %). Celui-ci marque toujours un argument locatif, aussi marqué par la localisation directe du VCL. Le tronc est très peu fréquent avec les VCL du corpus (4,36 %), il marque le plus souvent un argument locatif du VCL, excepté dans deux occurrences de VCLE, avec lesquelles il marque l'agent.

Comme les comportements non manuels marquent la plupart du temps un argument locatif, et que certains VCLE et VCLP en marquent deux (la source et le but du mouvement), nous nous sommes posé la question à savoir lequel de ces deux arguments (source ou but) est marqué par le comportement non manuel. Le tableau 5.5 présente les moyens non manuels qui accompagnent les VCLE et les VCLP qui marquent deux arguments.

Tableau 5.5 Distribution des moyens non manuels utilisés avec les VCLE et les VCLP du corpus qui expriment la source et le but du mouvement.

Moyens	VCLE			VCLP		
	Source	But	Les deux	Source	But	Les deux
Regard seul	18/49 (36,73 %)			21/44 (47,73 %)		
	1	13	4	10	11	1
Tronc seul	0/49 -			0/44 -		
	0	0	0	0	0	0
Regard et tronc, même argument	0/49 -			2/44 (4,54 %)		
	0	0	0	0	2	0
Regard et tronc, argument distinct	1/49 (2,04 %)			0/44 -		
	0	1	0	0	0	0
Total	19/49			23/44		

Dans les cas où deux arguments locatifs sont marqués à l'aide de la localisation directe, le regard porte le plus souvent sur le deuxième argument locatif, le but du mouvement. Toutefois, il peut aussi porter sur la source du mouvement, comme en (152) ou encore sur les deux arguments, en suivant la main des yeux. En portant son regard sur la source ou le but du mouvement du VCL, le signeur indique son importance dans l'interprétation du sens. La présence (ou non) du regard sur l'argument semble plus liée au marquage de la saillance de l'argument qu'à l'accord lui-même.

(152)



TABLE(bx) REVUE(c) SUR(bx) / 3a-[VCLP:/B^v/(c)](Rx)(x-y)



3a-LIRE / 3a-ATTENDRE

« Il y a des revues sur la table. Il prend les revues sur la table à côté de lui et lit.
Il attend. »

Par ailleurs, seulement deux occurrences de VCLE présentent une dissociation des moyens non manuels : le regard porte sur le but, alors que le tronc est dirigé vers le locus de l'agent (aussi marqué par le classificateur). Encore une fois, la combinaison de moyens sur un même argument rend l'argument plus saillant.

Le portrait de la distribution des moyens d'association spatiale que nous avons dressé révèle des tendances quant à l'utilisation des moyens manuels et non manuels utilisés pour le marquage spatial, que nous résumons ainsi :

- Les trois types de VCL sont obligatoirement situés dans l'espace discursif à l'aide de la localisation directe, indiquant ainsi la relation entre le VCL et son/ses argument(s) locatif(s);
- L'orientation n'est pas un moyen mis de l'avant par les VCL pour marquer l'accord verbal;
- Pour les verbes qui expriment le mouvement d'entités, et marquent donc manuellement deux arguments locatifs, la plupart des moyens non manuels portent sur le but du mouvement.

Il ressort du portrait de l'utilisation des marques d'accord argumental que les VCL permettent le cumul des marques sur un même argument. Dans nos données, les moyens non manuels

peuvent se superposer aux moyens manuels simultanés (classificateur et localisation directe), et expriment alors la saillance d'un argument. Nos données appuient donc la proposition selon laquelle le cumul de marques non manuelles d'association spatiale est lié à l'expression de la saillance des référents (Parisot, 2003; Rinfret, 2009; Parisot *et al.*, 2014).

Finalement, il est à noter que dans notre corpus, aucun moyen, qu'il soit manuel ou non manuel n'a porté sur l'agent du VCLP. Les signeurs que nous avons interrogés jugent ce marquage impossible. Il semble que quand le contexte ne fournit pas les indices référentiels nécessaires à la désambiguïsation de l'agent du VCLP, celui-ci est exprimé par les structures de représentation corporelle de l'agent, plutôt que par une marque manuelle morphosyntaxique.

5.2.2.1 Les VCL dans les structures de représentation corporelle

L'analyse de la distribution des VCL en fonction du type de structures discursives dans lesquels ils se trouvent montre qu'un peu moins de la moitié (41%) sont produits dans des structures de représentation corporelle (tableau 5.6).

Tableau 5.6 La distribution des VCL, selon qu'ils se retrouvent ou non dans des structures de représentation corporelle.

	Type de VCL			Total
	VCLE	VCLP	VCLS	
Sans représentation corporelle	361/513 (70,37 %)	79/513 (15,4 %)	73/513 (14,23 %)	513/871 (58,90 %)
Avec représentation corporelle	86/358 (24,02 %)	272/358 (75,98 %)	0/358 -	358/871 (41,10 %)

Dans notre corpus, bien qu'il y ait des structures de représentation corporelle dans laquelle le signeur rapporte un discours, aucun VCL n'est produit dans une telle structure. Ceci s'explique par le type de tâche de description de vidéos (sans utilisation de langue) et de photos qui ne constitue pas un contexte propice à la production de ce genre de structure discursive.

Les VCLP sont ceux qui se produisent le plus fréquemment dans une structure de représentation corporelle (75,98 %). Rappelons que dans nos données, l'agent des VCLP n'est jamais exprimé par aucun des moyens d'association spatiale que nous avons considérée dans les sections précédentes. La représentation corporelle semble donc être le moyen privilégié

d'exprimer l'agent du VCLP. Par ailleurs, aucun VCLS n'est produit dans une structure de représentation corporelle. Nous proposons au chapitre 7 que les VCLS se trouvent plus particulièrement dans les descriptions, en particulier quand la forme et le volume d'une entité est pertinent au discours. Ils se trouvent donc moins fréquemment dans les structures de représentation corporelle, qui impliquent l'action d'un agent.

Par ailleurs, il est intéressant de noter que la distribution des VCL produits dans des structures de représentation corporelle varie d'un type de production à l'autre. Dans notre corpus, les VCL produits en structures de représentation corporelle représentent 12,89 % des signes produits dans les récits d'événements de mouvement et de localisation (D1) (16,75 % dans les vidéos avec personnages; aucun pour les vidéos sans personnages), alors qu'ils ne représentent qu'un mince pourcentage des signes produits dans les autres types de production (soit dans les récits hypothétiques (D2) (2,06 %), dans les récits d'expérience personnelle (E) (2,4 %) et dans les descriptions de scènes statiques (P) (0 %). Cela suggère que l'utilisation de la représentation corporelle n'est pas une structure obligatoire pour la production des VCL et qu'elle pourrait être un effet du type de discours. De plus, le pourcentage de VCL dans des structures de représentation corporelle par rapport au nombre total de signes produits par signeurs varie entre 8,4 % et 16,72 %, tous types de production confondus. Cette variation appuie l'indépendance des VCL vis à vis les structures de représentation corporelle.

L'analyse croisée de la production de VCL et des structures de représentation corporelle offre deux possibilités logiques¹⁰⁹. Dans la première, le VCL est en adhésion avec l'action exprimée par la structure de représentation corporelle, c'est-à-dire que l'agent du VCL est l'argument personnifié par la structure de représentation corporelle. L'agent du VCL est alors rendu visible par les caractéristiques de la représentation corporelle. Dans la deuxième possibilité, la représentation corporelle n'est pas en adhésion avec le VCL, les arguments du VCL sont alors distincts de l'argument représenté par la structure de représentation corporelle. Le tableau 5.7 présente la distribution des VCL dans ces deux contextes.

¹⁰⁹ Une troisième possibilité logique serait l'interaction entre la production linéaire de VCL et de structures de représentation corporelle. Toutefois, notre analyse des structures de représentation corporelle s'est faite à travers celle des VCL, laissant de côté les cas où les structures de représentation corporelle et les VCL ne se chevauchent pas.

Tableau 5.7 La distribution des VCL selon qu'ils sont ou non produits en adhésion avec une structure de représentation corporelle.

	Type de VCL			Total
	VCLE	VCLP	VCLS	
Avec adhésion	60/86 (69,77 %)	272/272 (100 %)	- -	332/358 (92,74 %)
Sans adhésion	26/86 (30,23 %)	0/272 -	- -	26/358 (7,26 %)

Des 358 VCL en période de représentation corporelle, la majorité est en adhésion avec la structure de représentation corporelle, à plus forte raison des VCLP (100 %) (tableau 5.7)¹¹⁰. L'action, mimétique, du signeur, rend visible le comportement physique de l'agent du VCL. L'exemple (153) (reprise de l'exemple (33)) comporte trois propositions, qui comportent chacune une structure de représentation corporelle. Dans la première proposition, la structure de représentation corporelle réfère à l'attitude intéressée de l'agent du VCL, l'homme. Le VCL exprime qu'un homme tend une revue à une fille. La deuxième structure de représentation corporelle réfère à la fille, agent du VCL, et exprime qu'elle salue l'homme de la tête, alors que le VCL produit simultanément exprime qu'elle prend la revue. La troisième structure de représentation corporelle réfère à l'action de l'agent, la fille, dont le regard est posé sur ses mains. Le VCL produit simultanément exprime que la fille ouvre la revue.

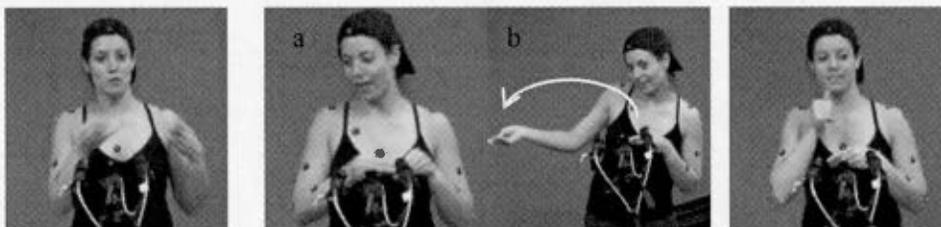
¹¹⁰ On ne trouve dans le corpus aucun VCLP sans adhésion avec la structure de représentation corporelle dans laquelle il est produit. Un exemple de ce type d'interaction implique la partition du corps du signeur : le corps exprime la représentation corporelle d'un actant du discours, alors que l'articulateur manuel exprime le mouvement de manipulation d'un autre actant, d'un locus de première personne en direction de la première personne), comme dans l'exemple suivant :

_____[SRC:a]_____

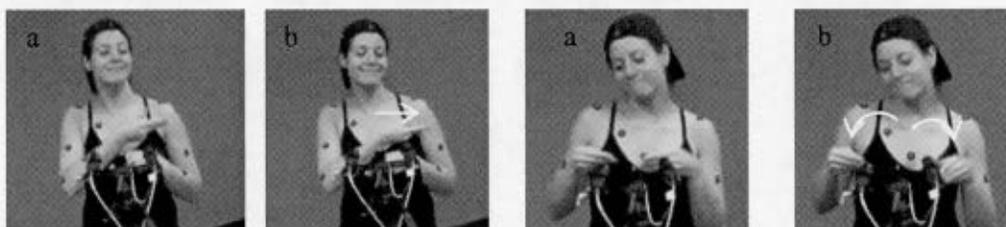
MD : 3b-[VCLP:/B^c/(c)](y-1)

« Il lui donne un objet ».

(153)



MD : REVUE(a) [PA : 3b] / FILLE(c)
 MG: 3b-[VCLP:/B̄^c/(a)](y-x)(Ty)



MD : [PA : 3c-« remercié de la tête »] / [PA : 3c-« lire »]
 MG: 3c-[VCLP:/B̄^c/(a)](y-x)(tx) / 3c-[VCLP:/B̄^c/(a)](X)
 « Il tend une revue (à la fille). La fille prend la revue en le remercié de la tête, l'ouvre et la lit. »

Quand le VCL n'est pas en adhésion avec la structure de représentation corporelle, le signeur produit un VCL sémantiquement indépendant de la représentation corporelle. Cette possibilité concerne 7,26 % des VCL de notre corpus, qui sont produits dans des structures de représentation corporelle. Ce phénomène a été qualifié de partition du corps (*body partitioning*): une partie du corps produit les signes, actions ou expressions d'un actant pendant qu'une autre partie du corps représente les signes, actions ou expressions d'un autre actant (Dudis, 2004). L'exemple (154) (reprise de (132)) contient deux propositions. Dans la première, le signeur produit le VCLE:/B'/pour représenter un livre. Il produit ensuite le VCLE:/I^S/, qui représente l'homme. Ces deux signes sont produits durant une structure de représentation corporelle, pendant laquelle le signeur concentre son regard sur le VCLE qui représente le livre, ce qui ajoute à l'énoncé le sens approximatif de « être concentré sur son livre, ou sur sa lecture ». Dans la deuxième proposition, la position du corps du signeur change (le tronc, qui était tourné vers la gauche dans l'énoncé précédent, est tourné vers la droite, ainsi que le regard) et la référence de la structure de représentation corporelle devient l'homme. Le sens approximatif de cette structure de représentation corporelle est que l'homme regarde la femme. Le VCLE:/I^S/ exprime le déplacement de la fille. Dans les deux

propositions, l'agent de la structure de représentation corporelle est différent de l'agent du verbe qui contient le classificateur d'entité longue et mince.

(154)



_____ [PA : 3a-« lire »] _____
 MD : 3b-[VCLE:/1^S/(b)](y-z)
 2M : [VCLE:/B'/(a)](x) /
 MG : [VCLE:/B'/(b)](x)(tenue)



_____ [PA : 3b-« regarder »] _____
 MD : (geste : peindre)
 2M : 3c-[VCLE:/1^S/(c)](v-w)
 MG:

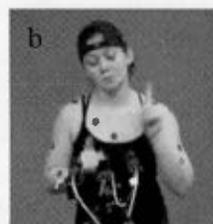
« La femme passe à côté de l'homme en lisant son livre et l'homme la regarde passer. »

L'exemple (154) illustre le fait qu'en structure de représentation corporelle, le regard ne marque pas un argument du VCL produit simultanément. Il marquerait plutôt un argument de la structure de représentation corporelle elle-même. Dans la première photo, le signeur regarde ses mains, qui produisent un VCLE dont la forme réfère à un livre, et dont le sens est « le livre tenu par la femme se déplace ». La position du regard dans cette proposition est strictement liée à la construction de l'action exprimée par la structure de représentation corporelle, qui est « la femme pose son regard sur *x* (la femme lit) ». Par ailleurs, la même chose se produit avec le VCL illustré à la quatrième photo. Même si le regard du signeur porte sur la main qui produit le VCLE simultanément à la représentation corporelle, celui-ci participe à la construction

du sens véhiculé par la structure de représentation corporelle, qui est « l'homme regarde la femme ».

Les comportements non manuels impliqués dans des structures de représentation corporelle participent à l'interprétation agentive de certains VCLE. En effet, dans l'exemple (155), le VCLE:/B'/ représente la forme d'un livre et il est produit avec un mouvement statique. Le mouvement du tronc (de gauche à droite) et la direction du regard (qui imite le regard de la fille qui lit le livre') impliqués dans la structure de représentation corporelle permettent d'attribuer à la forme une interprétation de mouvement attribuable à l'agent de structure de représentation corporelle. Le tronc et le regard indiquent la posture de l'agent, qui est en interaction (de par le regard) avec l'entité décrite par le VCLE (le livre, dans les mains de la femme, qu'elle regarde en marchant).

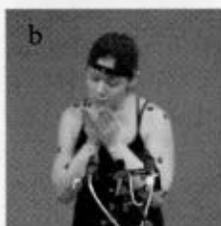
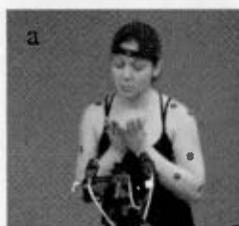
(155)



MD :

FILLE(a)

[PA : 3a]
3a-[VCLE:/1^S/(a)](x-y)



2M :

3a-[VCLE:/B'/(b)](z)

« La fille marche en lisant le livre ».

Dans cette section, nous avons montré que les comportements non manuels que sont le tronc et le regard peuvent participer à la construction de structures de représentation corporelle. Ces dernières rendent visible la participation d'un actant du discours à la situation, et celui-ci peut

être lié (avec adhésion) ou non (sans adhésion) à l'agent du VCL. Selon le contexte, l'adhésion peut être le seul moyen de désambiguïser l'agent de certains VCL.

5.3 Conclusion

En conclusion, notre analyse des éléments constitutifs des VCL a permis de révéler de nouvelles formes et emplois (configurations manuelles et mouvements) dans les trois types de VCL que nous avons postulés (VCLE, VCLP, VCLS). Du point de vue du marquage argumental, nos résultats ont montré que comme pour les verbes lexicaux (Parisot, 2003), la forme de base du VCL (son mouvement primaire) détermine les possibilités de marquage argumental. Ils peuvent être apparentés aux verbes souples et semi-rigides. Toutefois, à la différence de ces derniers, ils marquent toujours un ou deux arguments locatifs à l'aide de la localisation directe et n'utilisent ni l'orientation ni le POINTÉ afin de marquer leurs arguments. Nous proposons donc que les VCL constituent un sous-système particulier du système verbal de la LSQ, avec des caractéristiques qui lui sont propres.

CHAPITRE VI

RÉSULTATS: ANALYSE DE LA DISTRIBUTION DES VCL DANS LES PRODUCTIONS DISCURSIVES DE LA LSQ

Ce chapitre vise à fournir une description et une analyse des contextes d'utilisation des VCL dans les productions discursives de la LSQ. Plus précisément, différents aspects distributionnels sont abordés, soit la distribution en fonction de facteurs externes, tels que les participants et le type de production discursive (section 6.1), la relation entre le classificateur et le nom auquel il réfère (section 6.3) et la distribution dans la proposition (section 6.4).

6.1 Description générale des VCL du corpus

On dénombre dans notre corpus un total de 871 VCL, qui constituent 19,6 % des signes du corpus. Dans le corpus entier, les 871 VCL sont répartis selon les proportions suivantes : 51,32 % sont des VCLE, et 40,30 % sont des VCLP et 8,38 % sont des VCLS. Le tableau 6.1 présente la fréquence d'occurrence des trois types de VCL du corpus. Ces différences sont significatives selon un test d'indépendance de khi-carré qui confirme que les fréquences observées des trois types de VCL se distinguent de la distribution uniforme ($\chi^2(2, N=871)=259,90; p<0,0001$). De plus, les contrastes entre les trois classes de VCL ont aussi été testés et sont significatifs, ce qui signifie qu'il y a globalement plus de VCLE que de VCLP et plus de VCLP que de VCLS dans notre corpus¹¹¹.

¹¹¹ Les VCLE et les VCLS ne sont pas statistiquement comparables.

Tableau 6.1 Fréquence d'occurrence des trois types de VCL dans le corpus.

Type de VCL	Fréquence d'occurrence
VCLE	447/871 (51,32 %)
VCLP	351/871 (40,30 %)
VCLS	73/871 (8,38 %)
Nombre total de VCL = 871	

La faible fréquence des VCLS dans le corpus en comparaison avec les VCLE et les VCLP est frappante, et nous amène à poser la question à savoir quels sont les facteurs (morphosyntaxiques, sémantiques et distributionnels) qui influencent leur (faible) production dans le corpus. Cette question amène à celle plus générale de la variation des VCL en contexte discursif. En d'autres mots, quelles sont les raisons qui poussent un signeur à choisir un type de VCL plutôt qu'un autre? Elle s'inscrira en filigrane tout au long de la présentation des résultats et sera discutée au chapitre 7, à la lumière de notre analyse.

6.2 La distribution des VCL en fonction de facteurs externes

Les données dans la section précédente attestent de la distribution globale des trois types de VCL dans le corpus. Rappelons que les productions analysées dans la thèse ont été récoltées auprès de quatre signeurs, à partir d'une même procédure d'élicitation. De plus, elles se divisent en quatre types de production, soit :

- Des descriptions de récits de mouvement et de localisation (D1)
- Des récits hypothétiques (D2)
- Des récits d'expérience personnelle (E), ainsi que
- Des descriptions de scènes statiques (P).

Ces types de productions narratives diffèrent en ce qu'ils ont été élicités à partir d'une question visant: en D1 la reformulation d'une histoire présentée dans une vidéo, en D2 la formulation d'une situation hypothétique survenant après les événements de la vidéo, en E la formulation d'une histoire personnelle et en P la description d'une photo. L'élicitation de ces productions se distingue donc selon que les questions posées portent sur des stimuli visuels contrôlés, soit les vidéos et les photos (D1 et P), ou alors sont élicitées sans support à décrire

(D2 et P). Ces caractéristiques externes nous amènent à poser les deux questions suivantes quant à la distribution des VCL :

- Quelle est la répartition générale des VCL (et des trois types de VCL) du corpus en fonction des signeurs?
- Quelle est la répartition générale des VCL (et des trois types de VCL) du corpus en fonction des différents types de production?

Le faible nombre de signeurs considérés dans notre corpus ($n=4$) ne nous permet pas de faire de prédictions quant à l'effet du signeur sur la production de VCL, mais peut quand même, à titre exploratoire, exposer la possible variation des types de VCL dans les discours des signeurs (section 6.2.1). Les réponses à la seconde question nous permettent de discuter du possible effet du type de discours et de stimuli sur la production de VCL (section 6.2.2). Dans chacune de ces sections, nous présentons d'abord un portrait de la fréquence générale des VCL, suivi d'un portrait de celle des trois types de VCL.

6.2.1 La distribution des VCL en fonction des signeurs

Les données de la distribution des VCL par signeur dans notre corpus (tableau 6.2) montrent que le nombre de VCL produits par signeur varie entre 126 et 281 VCL (ce qui représente une proportion variant 14,46 % et 32,26 % des VCL du corpus).

Tableau 6.2 Nombre de VCL produits par signeur.

Signeur	Fréquence totale
S1	281/871 (32,26 %)
S2	126/871 (14,46 %)
S3	267/871 (30,65 %)
S4	197/871 (22,61 %)
Nombre total de VCL = 871	

Les résultats présentés au tableau 6.2 ont fait l'objet d'un test de khi-carré et la différence de leur distribution n'est pas significative ($\chi^2(3, N=4442)=17,245$; $p<0,001$). Les fréquences présentées au tableau 6.2 ne sont toutefois pas représentatives de la production de chaque

signeur. En effet, comme nous l'avons mentionné en 4.1.5, les productions des signeurs varient en termes de durée et de nombre total de signes produits. Le tableau 6.3 présente la fréquence de production des VCL, par rapport à la production totale de signes par signeur¹¹². On y remarque que le signeur 2 (dorénavant S2), qui a produit le moins grand nombre de VCL (n=126) (tableau 6.2), est celui dont la proportion de VCL par rapport à sa production totale est la plus élevée (23,55 %). Il s'agit aussi du signeur qui a produit le moins de signes au total et dont les productions sont les plus courtes). La 0 illustre de façon plus intuitive la répartition des VCL par rapport aux autres signes produits par les signeurs. De façon générale, même si S1 et S2 ont produit significativement plus de signes que S4, la proportion de VCL produit par rapport aux autres signes varie relativement peu (entre 16,72 % (S4) et 23,55 % (S2)).

¹¹² Par ailleurs, nous avons effectué le calcul de la fréquence de production de VCL par seconde. Celui-ci révèle, dans tous les cas, les mêmes patrons que la fréquence de production par rapport au nombre total de signes. Par mesure d'économie, nous n'incluons que ces derniers résultats dans la thèse.

Tableau 6.3 Fréquence de production des VCL, par signeur¹¹³.

Signeur	Fréquence des VCL par nombre total de signes produits
S1	281/1280 _a (21,95 %)
S2	126/535 _a (23,55 %)
S3	267/1449 _{a, b} (18,43 %)
S4	197/1178 _b (16,72 %)

Nombre total de VCL par rapport au nombre
total de signes produits = 871/4442 (19, 61 %)

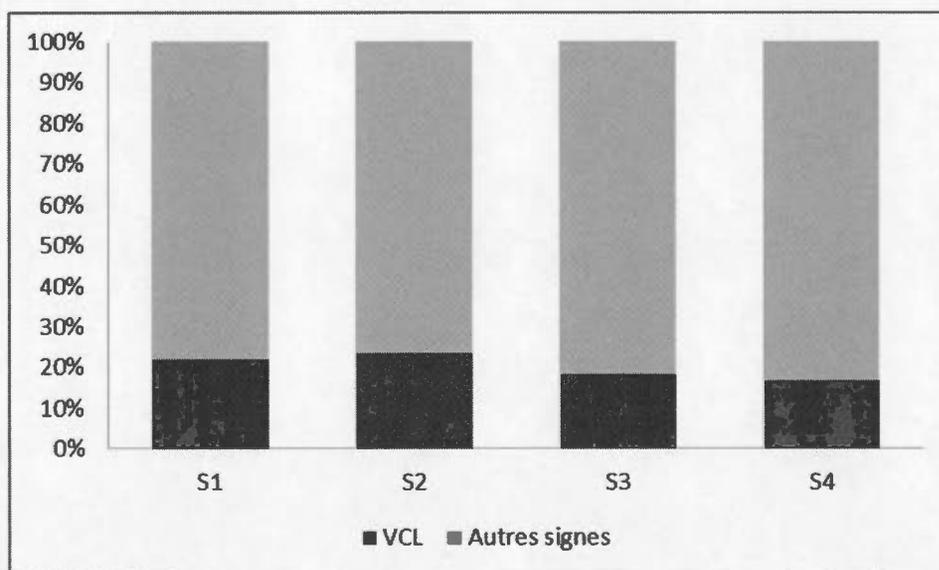


Figure 6.1 Proportion de VCL vs autres signes produits par un même signeur.

Nous analysons maintenant la production des trois types de VCL par les quatre signeurs. De façon générale, la proportion des types de VCL produits varie d'un signeur à l'autre. Le tableau 6.4 présente le nombre de VCL de chaque type produits par signeur. Plus particulièrement, le S1 produit significativement plus de VCLE et moins de VCLP que S3 et

¹¹³ Les lettres en indice dans le tableau 6.3 indiquent les sous-ensembles de données dont les proportions ne diffèrent pas de manière significative les unes des autres à un test croisé de chi-carré ($\chi^2(3, N=4442)=17,245; p=0,001$).

S4. Il est à noter que la proportion de VCLS (dont les contrastes sont non significatifs) est relativement semblable d'un signeur à l'autre.

Tableau 6.4 Fréquence des VCL de chaque type produits par signeur¹¹⁴.

Type de VCL	Signeur			
	S1	S2	S3	S4
VCLE	175/281 _a (62,28%)	66/126 _{a, b} (52,38%)	116/267 _b (43,45%)	90/197 _b (45,69%)
VCLP	81/281 _a (28,83%)	52/126 _{a, b} (41,27%)	126/267 _b (47,19%)	92/197 _b (46,70%)
VCLS	25/281 _a (8,90%)	8/126 _a (6,35%)	25/267 _a (9,36%)	15/197 _a (7,61%)

Nombre total de VCL = 871

La figure 6.1 illustre la répartition des trois types de VCL produits par les signeurs. Elle permet de voir que le S1 se distingue des autres signeurs en ce que l'écart entre la proportion de VCLE et de VCLP produits est significativement le plus grand.

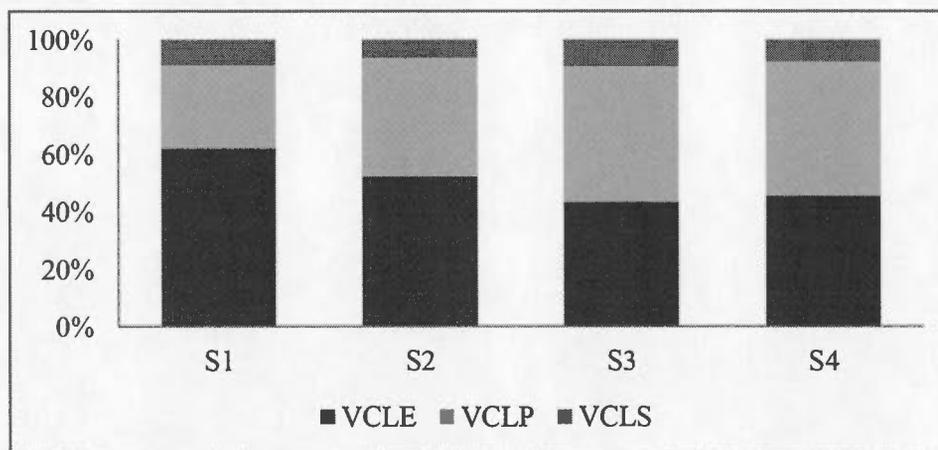


Figure 6.1 Proportion des types de VCL produits par signeur.

À notre avis, la différence qui existe dans la production des participants, marquée surtout chez S1, est le reflet de choix lexicaux effectués par le signeur. En effet, il est possible de référer à

¹¹⁴ Les lettres en indice dans le tableau 6.4 indiquent les sous-ensembles de données dont les proportions de colonnes ne diffèrent pas de manière significative les unes des autres à un test croisé de chi-carré ($\chi^2(6, N=4442)=26,561; p<0,001$).

une même entité à l'aide d'un VCLE ou un VCLP. Cela permet, entre autres, d'adopter un point de vue différent sur une situation donnée. Par exemple, une des différences saillantes dans l'utilisation des VCLP et des VCLE qui distingue S1 des autres signeurs concerne sa façon d'exprimer la disposition de certains objets présentés dans la vidéo. En effet, deux des vidéos présentées dans l'expérimentation racontent une histoire contenant deux personnages qui jouent aux cartes. Dans ces vidéos, les deux personnages manipulent des cartes à répétition (tour à tour, les deux personnages placent quatre cartes devant eux sur la table, un peu comme dans un jeu de patience, et les manipulent). Dans ses productions en lien avec ces vidéos, S1 a représenté la disposition des cartes sur la table d'un point de vue externe, en exprimant la localisation de cartes sur la table à l'aide du VCLE:/B'/, de façon à signifier « il y a des cartes alignées sur la table », tel qu'illustré à l'exemple (156) (reprise de (124)). Il exprime ensuite la manipulation des cartes à l'aide de VCLP:/B̄^g/.

(156)



POINTÉ3(ax)



FINI



CARTE(b)



MD : [VCLE:/B'/(a)]+(X)

MG : [VCLE:/B'/(a)](x)

« Il y a déjà des cartes alignées ici. »

Les trois autres signeurs ont utilisé un autre moyen pour exprimer la disposition des cartes sur la table, qui consiste en l'utilisation d'un VCLP de façon à représenter l'action ayant mené à la

localisation des cartes, ce qui signifie (traduction libre) « le joueur a posé quatre cartes sur la table ». Ils ont ensuite exprimé la manipulation des cartes avec le même VCLP¹¹⁵.

L'analyse que nous avons présentée dans cette partie est exploratoire, mais elle suggère que la fréquence d'occurrence des types de VCL en fonction des signeurs obscurcisse certaines sources possibles de variabilité. En effet, les tendances idiosyncrasiques des signeurs requièrent une analyse plus approfondie dans un corpus plus volumineux. Notre analyse confirme que la distribution des types de VCL dans les différentes parties du corpus n'est pas uniforme. Cela suggère que la variation intersigneur puisse avoir un effet significatif sur les résultats concernant les types de VCL dans le corpus.

6.2.2 La distribution des VCL en fonction des types de production

Nos résultats montrent que les signeurs¹¹⁶ produisent significativement plus de VCL dans D1 que dans les autres types de discours (28,88 % des signes produits dans D1 sont des VCL), où ils représentent entre 10,80 % (E) et 4,47 % (D2) des signes produits. Le tableau 6.5 présente le nombre de VCL produits dans chacun des types de production, par rapport au nombre total de signes qu'elles contiennent. La proportion relative de VCL par rapport aux autres signes dans les quatre types de production est illustrée à la figure 6.2.

¹¹⁵ Pour exprimer la manipulation des cartes, S1, S2 et S3 ont utilisé le VCLP:/B̄^ε/, alors que S4 a utilisé le VCLP:/T^o/.

¹¹⁶ Étant donné leur faible nombre, les signeurs ne seront pas pris en compte dans l'analyse quantitative.

Tableau 6.5 Nombre de VCL produits dans chacun des types de production, par rapport au nombre de signes que contiennent les productions¹¹⁷.

Type de production	Fréquence des VCL par rapport au nombre total de signes de la production
D1	701/2427 _a (28,88 %)
D2	13/291 _b (4,47 %)
E	54/500 _{b, c} (10,80 %)
P	103/1224 _c (8,42 %)
Nombre total de VCL par rapport au nombre total de signes produits = 871/4442 (19, 61 %)	

¹¹⁷ Les lettres en indice dans le tableau 6.5 indiquent les sous-ensembles de données dont les proportions de colonnes ne diffèrent pas de manière significative les unes des autres à un test croisé de chi-carré ($\chi^2(3, N=4442)=296,666; p<0,001$).

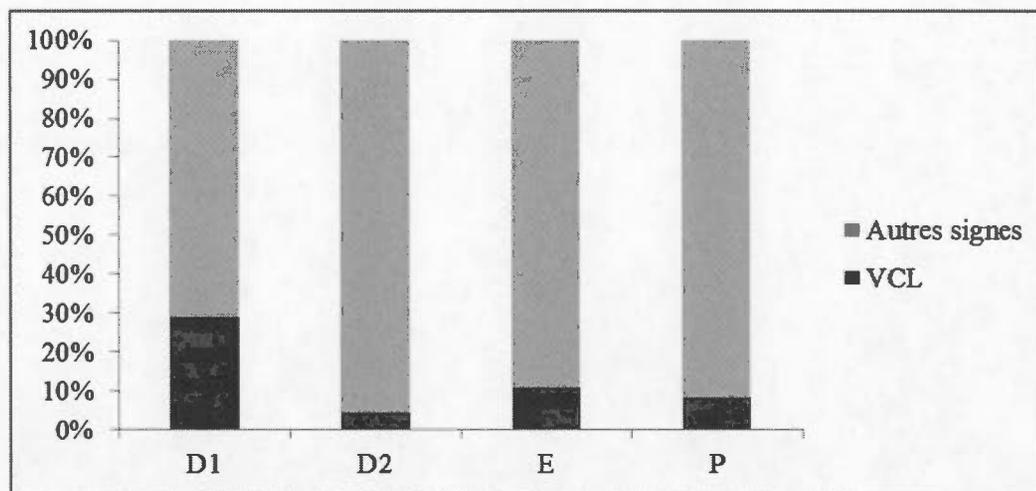


Figure 6.2 Proportion de VCL par rapport aux autres signes produits dans les quatre types de production.

On ne trouve dans la littérature sur les langues des signes que très peu de quantification de la fréquence des VCL et la prudence est de mise dans la comparaison de ces taux, puisque la catégorisation des VCL et des signes lexicaux varient d'un auteur à l'autre. Plusieurs recherches ont suggéré que les VCL sont plus fréquents dans les discours narratifs que dans les autres genres (Ferrara, 2012; Johnston, 2012; Morford et MacFarlane, 2003; Zwitterlood, 2012). On retiendra, à titre indicatif, que les taux de fréquence que nous avons relevés dans les différentes études varient entre 17,2 % (Morford et McFarlane, 2003; pour l'ASL) et 21,4 % (Johnston, 2012) pour l'Auslan dans les discours narratifs. Les mêmes études indiquent un taux de VCL considérablement plus bas (4,2 % pour l'ASL et 11 % pour l'Auslan) dans les corpus globaux (c'est-à-dire incluant des discours de type narratif et d'autres types). Il est à noter que les discours narratifs cités ci-haut ont été élicités à partir de la présentation de stimuli vidéo et d'illustrations.

Dans notre corpus, la plus forte fréquence de VCL obtenue se trouve dans les discours narratifs élicités à partir de vidéos, soit dans D1 (28,88 %). Ce résultat n'est pas surprenant étant donné les résultats décrits précédemment dans les autres langues des signes. De plus, les scénarios des vidéos ont été conçus de façon à contenir plusieurs personnages interagissant entre eux avec des objets localisés, se déplaçant ou encore subissant une modification de

forme. Tous ces aspects sont susceptibles d'être exprimés par des VCL. Les deux autres types de récits narratifs du corpus, soit E, ainsi que D2 contiennent quant à eux moins de VCL¹¹⁸. Ces données suggèrent que le fort taux de VCL présenté dans la littérature comme étant représentatif de leur utilisation en discours narratif pourrait plutôt être attribuable au type de support utilisé pour leur élicitation. Une mise en garde est toutefois de mise avant de généraliser ces résultats, étant donné le faible échantillon de ces données dans notre corpus.

Nous avons distingué, parmi les récits de type D1, ceux qui découlent de la présentation de vidéos avec personnages de ceux qui découlent de la présentation de vidéos sans personnages (ces derniers ne présentent que des objets qui se déplacent ou encore subissent une modification)¹¹⁹. Les vidéos avec personnages ont donné lieu à une proportion légèrement plus élevée de VCL que les vidéos sans personnages (30,19 % et 24,51 %). Un test d'indépendance de khi-carré révèle que ces contrastes sont significatifs ($\chi^2(1, N=701), 260,09; p = 0001$). Le tableau 6.6 présente la fréquence de VCL dans les deux types de conditions de D1. Les proportions de VCL par rapport aux autres signes sont illustrées à la figure 6.3.

¹¹⁸ Rappelons que les descriptions de scènes statiques (P) ne peuvent être considérées comme des discours narratifs. C'est pourquoi nous les traitons à part dans cette partie de l'analyse.

¹¹⁹ La description des stimuli avec et sans personnages est effectuée en 4.1.3.

Tableau 6.6 Nombre de VCL par type de récit de D1, par rapport au nombre de signes du type de production.

Type de D1	Fréquence des VCL par rapport au nombre total de signes de la production
Avec personnages	564/1868 (30,19 %)
Sans personnages	137/559 (24,51 %)
Nombre total de VCL par rapport au nombre de signes produits dans D1 = 701/2427 (28,88 %)	

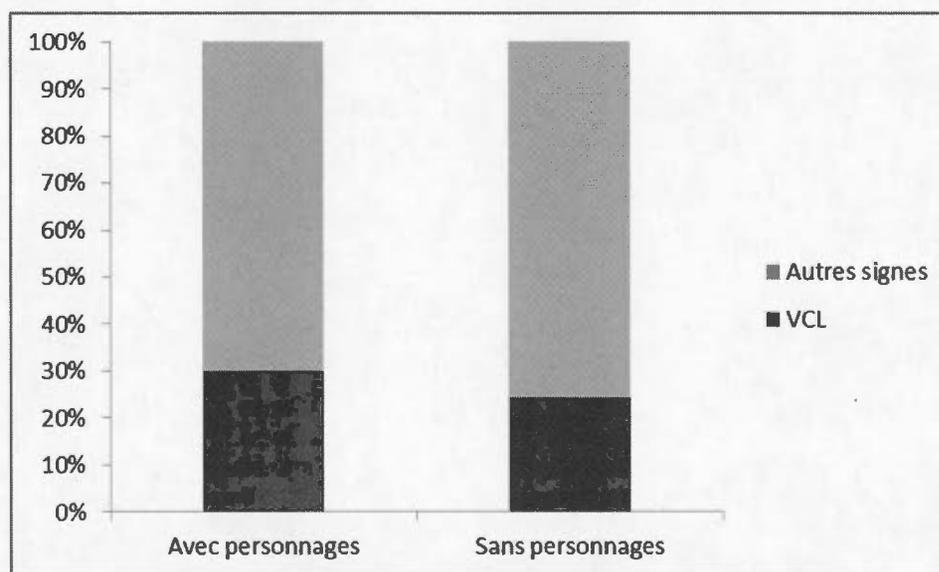


Figure 6.3 Proportion des VCL dans les récits de type D1.

Les stimuli visuels n'ont pas eu le même effet sur la production de VCL dans les descriptions de scènes statiques (P), issues de la description de photos. Dans ces productions, les VCL ne représentent que 8,42 % des signes produits. La proportion de VCL dans ces productions est même légèrement plus basse que dans les récits de type E (10,8 %). Nous croyons que ce résultat est en partie imputable à :

- La forte présence de noms localisés utilisés pour instancier les entités de l'arrière plan dans les descriptions de scènes statiques.
- L'absence de réutilisation des référents dans ces productions qui décrivent une scène statique.

En effet, comme les situations illustrées par les photos présentent une scène statique tirée de la vidéo sans mettre l'accent sur une action en particulier, comme le font les illustrations souvent utilisées dans certains protocoles expérimentaux, la production consiste la plupart du temps en une description de l'image, dans laquelle les entités mises en scène, une fois instanciées dans le discours, ne sont pas réutilisées. Plutôt que d'utiliser un VCL pour exprimer la localisation d'une entité, ce qui implique la production d'un antécédent¹²⁰, les signeurs semblent avoir privilégié l'emploi de noms localisés directement dans l'espace et dont la forme est iconique (par exemple : TABLE, CHAISE, MUR, PORTE), ce qui constitue une stratégie économique. Il est à noter que l'utilisation des noms localisés ne se limite pas aux descriptions de scènes statiques (P); ils sont aussi présents dans les récits de type D1. On les trouve en particulier dans la première partie du discours des signeurs, dans laquelle ils effectuent une description du contexte physique dans lequel l'histoire prend place.

Nous examinons maintenant l'influence du type de production sur la proportion des trois types de VCL produits. Le tableau 6.7 présente la fréquence des trois types de VCL en fonction des quatre types de production, ces proportions sont illustrées à la figure 6.4. Les résultats montrent d'une part, que la proportion de VCLE et des VCLP varie considérablement d'un type de production à l'autre, et d'autre part qu'outre dans les récits de type E, la production de VCLS est relativement stable.

¹²⁰ Le lien entre VCL et son antécédent est discuté en 6.2.

Tableau 6.7 La fréquence des trois types de VCL en fonction des quatre types de production¹²¹.

Type de VCL	Types de production			
	D1	D2	P	E
VCLE	324/701 ^a (72,5 %)	5/13 ^{a, b} (38,5 %)	74/103 ^{b, c} (71,8 %)	44/54 ^c (81,5 %)
VCLP	317/701 ^a (45,2 %)	7/13 ^{a, b} (53,8 %)	17/103 ^b (16,5 %)	10/54 ^c (18,5 %)
VCLS	60/701 ^a (8,6 %)	1/13 ^a (7,7 %)	12/103 ^a (11,7 %)	0/54 ^a -

Nombre total de VCL (n=871)

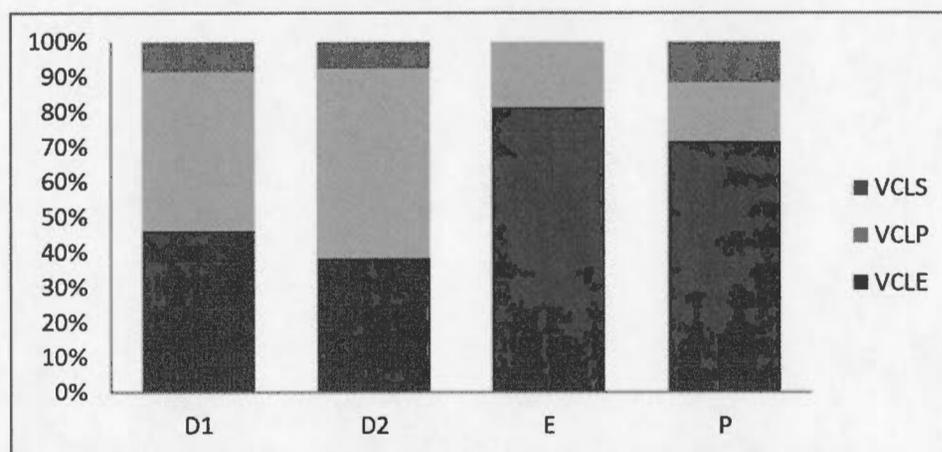


Figure 6.4 Proportion des trois types VCL par type de production.

Rappelons que les données montrent que D1 sont ceux qui, proportionnellement, contiennent le plus de VCL. Par ailleurs, quand on regarde plus attentivement la distribution des trois types de VCL élicités à partir de vidéos avec personnages et sans personnages (voir tableau 6.8), on remarque un contraste significatif entre la fréquence des VCLP d'une part et des VCLE et des VCLS d'autre part. En effet, les productions issues de la présentation de vidéos sans personnages contiennent beaucoup moins de VCLP (10,91 %) que celles qui sont issues de la présentation de vidéos avec personnages (51,61 %). Bien entendu, cette différence est attribuable au fait que les vidéos sans personnages ne contiennent aucun objet manipulé.

¹²¹ Les lettres en indice dans le tableau 6.7 indiquent les sous-ensembles de données dont les proportions de colonnes ne diffèrent pas de manière significative les unes des autres à un test croisé de chi-carré ($\chi^2(6, N=871)=53,506; p<0,001$).

Toutefois, le fait qu'on trouve quand même certains VCLP dans ces productions s'explique en partie par des choix lexicaux. En effet, de la même manière que pour la variation entre l'utilisation des VCLE et des VCLP que nous avons présentée plus tôt (avec l'exemple des cartes sur la table), certains signeurs expriment certains aspects de forme des entités de la photo statique (par exemple une pomme à laquelle il manque une partie - croquée) en exprimant le processus qui a mené à une particularité de la forme (quelqu'un a croqué une pomme) plutôt qu'en ne décrivant que l'aspect visuogéométrique de l'entité (la pomme n'est plus parfaitement ronde), comme on s'y serait attendu. De plus, les récits de mouvement et de localisation (D1) sans personnages contiennent aussi légèrement plus de VCLS (14,55 %) que de VCLP (10,91 %), ce qui n'est jamais le cas dans les autres types de production. Mis à part cette dernière distinction, la distribution des trois types de VCL dans les récits de type D1 sans personnages ressemble fort à la distribution des trois types de VCL dans les descriptions de scènes statiques.

Tableau 6.8 Type de VCL par type de récit de localisation et de mouvement (D1)¹²².

Type de récit de localisation et de mouvement	Type de VCL			Total
	VCLE	VCLP	VCLS	
Avec personnages	242/591 _a (40,95 %)	305/591 _b (51,61 %)	44/591 _a (7,45 %)	591/591 (100 %)
Sans personnages	82/110 _a (74,55 %)	12/110 _b (10,91 %)	16/110 _a (14,55 %)	110/110 (100 %)

Nombre total de VCL = 701

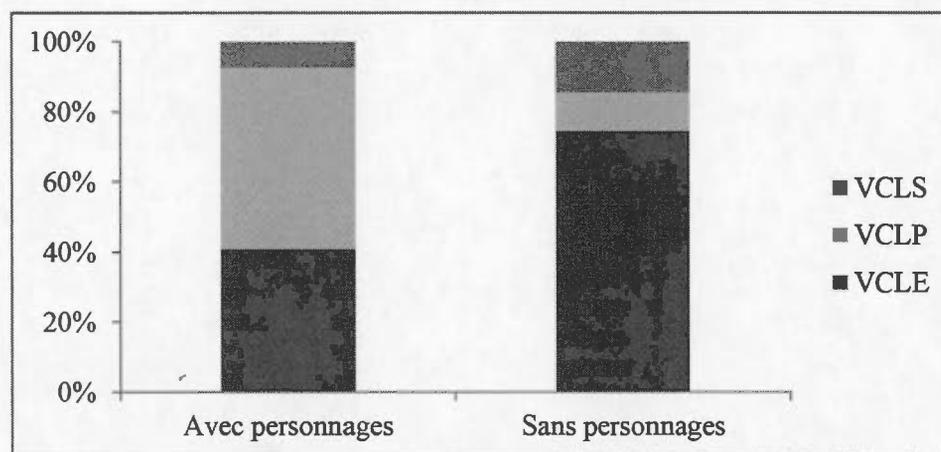


Figure 6.5 Proportion de VCL dans les deux types de conditions des récits de mouvement et de localisation.

En effet, les descriptions de scène statiques (P) contiennent beaucoup plus de VCLE que de VCLP (respectivement 71,8 % contre 16,5 %). Comme les photos utilisées impliquent des personnages et des objets statiques, ces résultats ne sont pas surprenants. Toutefois, quoique la proportion de VCLS dans les descriptions de scènes statiques (P) soit légèrement plus élevée que dans les autres types de productions, la faible fréquence relative de VCLS (11,70 %) dans ces productions est surprenante, étant donné qu'ils servent à décrire des objets. En effet, nous nous serions attendus à une fréquence d'utilisation relative de VCLS plus élevée dans les récits de type D1 sans personnages ainsi que dans les descriptions de scènes statiques (P). En

¹²² Les lettres en indice dans le tableau 6.8 indiquent les sous-ensembles de données dont les proportions de colonnes ne diffèrent pas de manière significative les unes des autres à un test croisé de chi-carré ($\chi^2(2, N=701)=62,081; p<0,001$).

regard de ces données, et des VCLS que nous avons décrits dans le corpus, les VCLS semblent utilisés avant tout dans des contextes où une propriété de forme est particulièrement saillante, et que la forme ainsi que le volume relatifs d'une entité doivent être exprimés. Nous croyons que si les stimuli avaient comporté des objets difficilement identifiables (comme en (54), dans l) ou encore aux formes atypiques, les STF auraient été plus fréquemment utilisés. Finalement, comme dans les récits de type D1 sans personnages, la présence de VCLP, quoique de proportion relativement faible, est aussi surprenante dans les descriptions de scènes statiques (P). Encore une fois, nous suggérons que cela s'explique par le fait que les signeurs, afin de décrire la scène statique, resituent les objets dans un contexte événementiel ayant conduit à la disposition illustrée dans les photos. En d'autres mots, au lieu de représenter la scène telle qu'elle leur est présentée (une photo montre une table avec des cartes alignées, tirée de la vidéo) ils représentent le résultat en exprimant le processus, c'est-à-dire les signeurs ont placé des cartes sur la table.

Finalement, rappelons que les récits de type E rapportent un événement de la vie du signeur en lien avec la situation présentée dans le stimulus vidéo. Dans ces productions, la proportion de VCLE est très élevée (81,5 %), comparativement aux deux autres types de VCL, et on y trouve plus particulièrement des VCLE qui expriment la localisation et le mouvement de personnes (« être debout », « arriver en marchant », « être assis », etc.). Ces résultats s'expliquent par le fait que dans ces productions, les signeurs ont exprimé principalement des situations mettant en scène des personnes qui interagissent entre elles, sans mettre l'accent sur des descriptions physiques spatiales. En effet, dans ces productions, le contexte physique dans lequel se passent les événements n'est pas décrit par les signeurs. Cela renforce l'hypothèse de l'importance accordée à la description de l'environnement physique dans lequel se déroule le récit ou la scène spatiale est liée au type de stimuli utilisé pour son élicitation.

Finalement, ces remarques nous amènent à proposer la comparaison des données obtenues à partir des deux types de conditions d'élicitation, soit avec support visuel (D1 et P) et sans support visuel (D2 et E). Le tableau 6.9 présente ces résultats dont les proportions sont illustrées à la figure 6.6.

Tableau 6.9 Nombre de VCL dans les productions selon la condition d'élicitation.

Condition d'élicitation	Fréquence des VCL
Avec support visuel (D1 et P)	803/3651 (21,99 %)
Sans support visuel (D2 et E)	67/791 (8,47 %)
Nombre total de VCL par rapport au nombre total de signes produits = 871/4442 (19,61 %)	

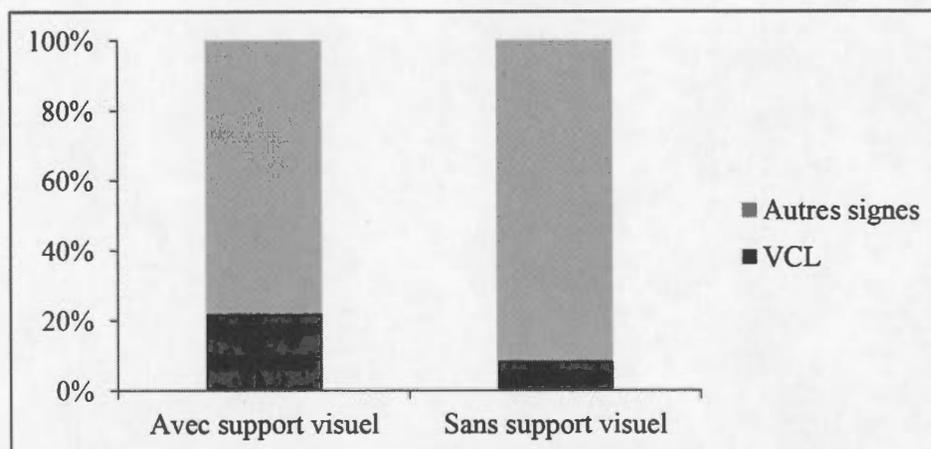


Figure 6.6 Proportion de VCL dans les deux types de conditions d'élicitation.

Il est à noter qu'à cause de la petite taille de l'ensemble de productions obtenues par l'élicitation sans support visuel, ces résultats sont difficilement généralisables et sont présentés à titre indicatif seulement. Malgré cela, les résultats montrent que la condition d'élicitation à partir de stimuli visuel semble encourager la production de VCL.

6.3 Distribution du classificateur par rapport à son antécédent

Cette partie a deux objectifs. Le premier consiste à dresser le portrait général de la relation entre les classificateurs et leur antécédent, alors que le second est d'analyser la fonction référentielle des classificateurs dans le discours. Afin d'atteindre ces deux objectifs, nous avons codifié les VCL du corpus et leurs arguments antécédents selon les réponses aux questions spécifiques suivantes :

- Le classificateur est-il produit dans la même proposition que son antécédent?

- Quelle est la distance (en nombre de signes) qui sépare le classificateur et son antécédent?
- Quelle est la position de l'antécédent par rapport au classificateur (selon qu'il est produit avant, simultanément ou après lui)?

Nous présentons notre analyse en fonction de trois types de relations qu'entretiennent le classificateur et son antécédent, obtenues à partir du croisement de ces informations, en commençant par les plus prototypiques, selon la description que nous avons effectuée au chapitre 3. En premier lieu, nous présentons les classificateurs qui sont produits dans la même proposition que leur antécédent (section 6.3.2). Ces derniers constituent 41,79 % des classificateurs du corpus. En second lieu, nous présentons donc les classificateurs dont l'antécédent est produit dans une proposition antérieure (section 6.3.2). Ces VCL constituent 51,1 % des classificateurs du corpus. En troisième lieu, nous présentons les autres cas de figure, moins prototypiques, parmi lesquels on trouve les classificateurs qui n'ont pas d'antécédent dans leur production discursive, ou encore qui sont suivis de leur antécédent, hors de la proposition à VCL (section 6.3.3). Ces classificateurs représentent 9,87 % des classificateurs du corpus. La distribution des classificateurs selon la position de leur antécédent est présentée au tableau 6.10. Les résultats montrent qu'en contexte discursif, la situation décrite comme étant la plus prototypique de l'utilisation d'un classificateur (le classificateur est précédé du référent qu'il classifie) (entre autres Zwitserlood, 2012) n'est pas la plus fréquente.

Tableau 6.10 Distribution des classificateurs selon la position de leur antécédent.

Position de l'antécédent	Total des CL
Dans la proposition à VCL	364/871 (41,79 %)
Hors de la proposition à VCL, précèdent le VCL	421/871 (48,34 %)
Hors de la proposition à VCL (autres cas de figure)	86/871 (9,87 %)
Nombre total de classificateurs : 871	

Les VCL se distinguent des autres verbes de la langue en ce qu'ils contiennent un élément référentiel, le classificateur, qui renvoie à un argument en fonction de propriétés saillantes. Afin de déterminer la fonction référentielle des classificateurs du corpus, nous les avons

codifiés selon qu'ils expriment un nouveau contenu référentiel, maintiennent une référence déjà actualisée dans le discours ou encore, réactualisent un référent du discours. Pour la codification des données, nous avons considéré l'apport d'information dans les productions discursives (chaque production discursive étant une réponse à une question), de manière séparée. L'information nouvelle l'est donc par rapport à une même production discursive. Nos résultats généraux montrent que même s'ils servent principalement à maintenir la référence d'un nom dans le discours (57,86 % des classificateurs du corpus), ils sont aussi utilisés avec le nom ou seuls pour introduire de la nouvelle information (29,39 % des classificateurs du corpus). De plus, malgré leur nature référentielle leur permettant de maintenir la référence d'un nom dans le discours, les classificateurs sont aussi fréquemment utilisés en conjonction avec le nom, pour réintroduire une référence déjà connue dans le discours (12,74 % des VCL du corpus). Le tableau 6.11 présente le nombre général de ces différentes utilisations référentielles du classificateur.

Tableau 6.11 Nombre global de VCL selon la fonction référentielle de leur classificateur.

	VCLE	VCLP	VCLS	Total
Introduction	157/447 (35,12 %)	73/351 (20,8 %)	26/73 (35,62 %)	256/871 (29,39 %)
Réintroduction	66/447 (14,77 %)	33/351 (9,40 %)	12/73 (16,44 %)	111/871 (12,74 %)
Maintien	224/447 (50,11 %)	245/351 (69,8 %)	35/73 (47,94 %)	504/871 (57,86 %)
Nombre total de VCL	447/447 (100 %)	351/351 (100 %)	73/73 (100 %)	871/871 (100 %)

6.3.1 Les classificateurs produits dans la même proposition que leur antécédent

Pour les 41,79 % des classificateurs du corpus produits dans la même proposition que leur antécédent (tableau 6.10), la majorité, tous types confondus, est précédée de son antécédent (90,11 %). Ces résultats (tableau 6.12) suivent donc la tendance selon laquelle l'antécédent devrait précéder l'actualisation du classificateur dans la proposition.

Tableau 6.12 Nombre de VCL en fonction de la position de l'antécédent du classificateur, quand les deux sont produits dans une même proposition à VCL.

	Type de VCL			Total des VCL
	VCLE	VCLP	VCLS	
Avant	200/220 (90,91 %)	93/106 (87,74 %)	35/38 (92,10 %)	328/364 (90,11)
Simultanément	5/220 (2,27 %)	4/106 (3,77 %)	1/38 (2,63 %)	10/364 (2,75 %)
Après	15/220 (6,82 %)	9/106 (8,49 %)	2/38 (5,26 %)	26/364 (7,14 %)
Total	220/220 (100 %)	106/106 (100 %)	38/38 (100 %)	364/364 (100 %)

Nous avons proposé que le principe d'économie articulatoire, qui vise à éliminer tout effort articulatoire inutile (Bouchard *et al.*, 1999), puisse expliquer les cas peu fréquents où l'antécédent est produit simultanément au classificateur (2,75 %) ou encore après lui (7,14 %) ¹²³. Notre prédiction est en partie avérée. En effet, la simultanéité permet l'économie articulatoire pour les VCL qui sont produits simultanément avec l'antécédent (n=10), comme en (157).

(157)



VOIR



FIN /



POMME(a)

MD :
2M :
MG

[VCLE:/ $\bar{5}^c$ /(a)](x)

« À la fin, on voit la pomme (sur la table). »

Le principe d'économie articulatoire permet aussi d'expliquer l'ordre de l'antécédent en (158), dans laquelle le nom est produit après le classificateur. Dans la proposition, imbriquée dans une construction écho, l'antécédent POUBELLE suit le classificateur. L'économie

¹²³ Dans ce cas, ils sont produits immédiatement après le verbe (n=21), ou encore un autre VCL les sépare (n=5).

articulatoire, d'une part, ainsi que la cohérence spatiale peuvent être évoquées pour expliquer le choix de l'ordre. En effet, le signeur a produit le verbe JETER sur le locus de son argument locatif, jusqu'alors référentiellement indéfini. Il a ensuite produit le VCLS:/ \bar{I}^a / sur le même locus, pour exprimer la forme de la poubelle, puis a identifié le référent en produisant le signe POUBELLE. Comme la forme du signe POUBELLE est ancrée sur le coude gauche, le produire avant le VCL aurait résulté en une transition supplémentaire. De plus, le signe JETER étant produit sur le locus de son argument locatif, référentiellement indéfini, il est aussi plus cohérent de produire le VCL représentant le référent poubelle, pouvant être localisé sur le locus de l'argument locatif du verbe, tout de suite après le signe JETER, afin d'établir spatialement et visuellement la relation entre les deux signes.

(158)



MD :

2M :

3a-JETER(x^1) /[VCLS:/ \bar{I}^a /(b)](X^2)

POUBELLE(b)

MD : /3a-JETER(x^1)2M : [VCLE:/ \bar{S}^a /(a)](x^2)

« Il jette [les cartes] dans la poubelle. »

Toutefois, il semble que le principe d'économie articulatoire ne soit pas suffisant dans tous les cas pour expliquer le fait que l'antécédent suive le classificateur dans la proposition. Il s'agit donc d'une tendance forte, mais pas absolue. En effet, l'analyse des données du corpus montre que, en plus de l'économie articulatoire, la position de l'antécédent s'explique par d'autres facteurs, soit des constructions syntaxiques particulières, la construction écho et les séquences verbales, ainsi que l'expression d'une topicalisation.

D'abord, la plupart des classificateurs qui sont suivis de leur antécédent ($n=18/26$) se trouvent dans des constructions à VCL de type écho. Dans ces constructions, un même élément lexical, en l'occurrence un VCL, est répété dans une proposition, et les deux occurrences sont séparées par un autre élément (Pinsonneault, 1994). Cette construction n'a pas l'effet de répéter le procès du verbe¹²⁴. Le VCL précédant son antécédent est le premier de la construction. On trouve une construction de ce type à l'exemple (159), dans laquelle les deux VCL (le premier et le dernier élément de la proposition à VCL) ont une forme identique. Entre les deux VCL se trouve l'antécédent.

(159)



3a-[VCLP:/ \bar{B}^o /(b)](x)
« Elle tient un CV. »



CV(b)



3a-[VCLP:/ \bar{B}^o /(b)](x)

Nous avons aussi identifié des antécédents produits à la suite du classificateur, impliqués dans des séquences verbales composées de deux VCL ($n=3$) qui expriment une même action¹²⁵. Le classificateur en question, dont l'antécédent est produit après lui, est contenu dans le deuxième verbe de la série. Dans ces constructions, les deux VCL sont très liés prosodiquement et ne peuvent être séparés par un autre signe. Dans l'exemple (160), les deux VCL ont le même agent, introduit par le nom MONSIEUR, qui est aussi l'antécédent du $VCLE:/1^s/$, qui le précède. Le $VCLP:/\bar{B}^o/$ a quant à lui pour antécédent le nom CV. Dans la proposition, l'agent MONSIEUR est marqué par une structure de représentation corporelle qui commence avec le premier VCL et se termine après le nom CV. Plutôt que d'être produit avant le $VCLP:/\bar{B}^o/$,

¹²⁴ Les constructions à VCL de type écho sont analysées plus en détail à la section 5.6.2.3.

¹²⁵ Les différents types de séquences verbales qu'on trouve dans les propositions à VCL du corpus sont analysés en 5.6.2.1.

comme on s'y attendrait, le nom CV est produit après la séquence verbale, de façon à ne pas l'interrompre¹²⁶, de façon à respecter la structure de la construction séquentielle.

(160)



MONSIEUR(a)

[PA(a)]
3a-[VCLE:/1^S/(a)](x-y)



3a-[VCLP:/B^a/(b)](x-y)

CV(b)

« L'homme arrive en tenant un CV. »

De plus, certains antécédents sont produits après le classificateur dans la proposition (n=2) et la construction marque la topicalisation d'un constituant. Dans ces constructions, il y a une légère pause entre le VCL et son antécédent, et le regard passe des mains du signeur (en signant le VCL) à l'interlocuteur. Dans l'exemple (161), le signeur produit d'abord le VCLS:/B', suivi du nom TABLE.

¹²⁶ Selon nos informateurs, pour construire une proposition acceptable en plaçant l'antécédent devant le VCL, il aurait fallu interchanger l'ordre des deux VCL (MONSIEUR CV VCLP:/B^a/ VCLE:/1^S), pour que l'antécédent précède le VCL dont il est le thème. L'insertion du nom CV entre les deux VCL (MONSIEUR VCLE:/1^S/ CV VCLP:/B^a/), introduit l'interprétation de deux actions distinctes, produites séquentiellement (« le monsieur avance en marchant et puis tient le CV »).

(161)



[VCLS:/B'/(a)](X)



TABLE(a)

« Ici comme ça (une surface), il y a la table. »

Les VCL dont nous avons discuté dans cette section se distinguent de ceux que nous présentons dans les sections suivantes en ce qu'ils entretiennent une relation de proximité avec leur antécédent. En effet, ils sont le plus souvent juxtaposés, à moins que le VCL ne soit dans une construction particulière (une série de VCL, ils sont alors séparés par un autre verbe, comme c'est le cas en (160)) ou encore simultanés. De plus, comme nous l'avons montré en 5.2.1, tous les VCL du corpus sont situés dans l'espace au moyen de la localisation directe, afin de marquer minimalement un argument locatif. Ce faisant, le VCL associe la référence du nom à un locus spatial. De ce fait, il constitue donc un moyen d'assigner un nom à un locus spatial. De plus, comme il dénote lui-même une propriété du référent, cela en fait un marqueur d'association spatiale hautement spécifique. L'introduction de la référence du nom par un nom et un VCL est donc particulièrement saillante et spécifique par rapport aux autres moyens d'introduction des noms, tels que le POINTÉ, la localisation directe et les comportements non manuels.

Les classificateurs produits dans la même proposition que leur antécédent qu'on trouve dans le corpus participent à l'actualisation ou à la réactualisation d'un référent dans le discours. Le tableau 6.13 présente le nombre de classificateurs produits dans la même proposition que leur antécédent selon qu'ils introduisent de la nouvelle information ou réintroduisent de l'information déjà connue des partenaires conversationnels. Les résultats montrent que dans la

plupart des cas, le nom et le VCL introduisent de la nouvelle information dans le discours (69,51 % des VCL produits dans la même proposition que leur antécédent)¹²⁷.

Tableau 6.13 Nombre de classificateurs produits dans la même proposition que leur antécédent introduit de la nouvelle information ou réintroduit de l'ancienne information.

	VCLE	VCLP	VCLS	Total
Nouvelle information	154/220 (70 %)	73/106 (68,87 %)	26/38 (68,42 %)	253/364 (69,51 %)
Ancienne information	66/220 (30 %)	33/106 (31,13 %)	12/38 (31,58 %)	111/364 (30,49 %)
Nombre total de VCL	220/220 (100 %)	106/106 (100 %)	38/38 (100 %)	364/364 (100 %)

Par ailleurs, nos données montrent que malgré que la fonction référentielle du classificateur lui permette de réactiver le référent du nom de manière anaphorique en dénotant une propriété (comme l'ont montré les VCL présentés en 6.3.2), les antécédents sont quand même souvent réintroduits dans le discours. La codification des antécédents en termes de nouvelle ou ancienne informations nous permet de dire que 30,49 % des classificateurs produits dans la même proposition que leur antécédent réintroduit la référence d'un nom, déjà actualisée dans le discours (voir tableau 6.13¹²⁸). De plus, il ne semble pas y avoir de distinction selon le type de CL. Ces données suggèrent donc que, même si le référent dont une propriété est dénotée par le classificateur peut être identifié sans ambiguïté dans le discours, il est fréquemment réactualisé par un nom. Par exemple, des petites histoires dans les vidéos ayant servi à l'élicitation des productions, la pomme, la revue et le CV sont manipulés à plusieurs reprises par les protagonistes. Leurs référents sont souvent réactualisés par des VCL seuls. Cependant, les noms de ces référents sont très souvent réintroduits dans le discours lors de leur réutilisation par un nom et un VCL¹²⁹. Il en est de même pour les noms FEMME et HOMME.

¹²⁷ Il est intéressant de noter que parmi les classificateurs suivis de leur antécédent, dans tous les types de structure décrits (toutes les relations entre antécédent et classificateur) dans une même proposition, les antécédents peuvent exprimer ou non de la nouvelle information. Aucune des structures ne semble réservée à un type d'information référentielle (ancienne/nouvelle information).

¹²⁸ Globalement, ces VCL représentent 12,74 % de tous les VCL du corpus (14,76 des VCLE, 9,40 % des VCLP et 16,43 des VCLS).

¹²⁹ Il est à noter que plusieurs des référents le plus souvent réactualisés par la combinaison d'un VCL et d'un nom dans le discours sont aussi ceux qui sont le plus souvent maintenus par un VCL.

Par ailleurs, un retour aux données du tableau 6.12 montre que des trois types de VCL, les VCLP sont le moins fréquemment produits dans la même proposition que l'antécédent de leur classificateur (30,2 %). Ils sont donc le plus souvent distants de leur antécédent. Ces résultats soulèvent la question à savoir pourquoi les VCLP sont produits si facilement sans antécédent local. Afin d'y répondre, nous suggérons que deux facteurs entrent en jeu, soit un effet des stimuli utilisés pour éliciter les productions du corpus ainsi que la forte iconicité de ce type de VCL. Premièrement, les VCLP réfèrent pour la plupart à des entités du discours qui, dans les stimuli, sont manipulées à de nombreuses reprises, voire à répétition dans les mêmes segments¹³⁰. Par exemple dans la vidéo 1, un homme prend une revue, il la donne à une femme assise près de lui. La femme prend la revue, la regarde, la pose sur ses genoux sans trop d'intérêt. Ensuite, l'homme prend une autre revue et la tend à la femme, qui la prend, la regarde et la pose sur ses genoux, etc.¹³¹ Comme le référent de l'antécédent (« revue ») est saillant dans le discours, le contexte permet d'utiliser les VCLP qui représentent la préhension de la revue sans réactualiser la référence de l'antécédent tout en ne créant pas d'ambiguïté. Il s'agit là d'un exemple de la fonction de maintien de la référence des VCL dans lequel la chaîne de référence est relativement longue. Les vidéos 22 (REVUE), 5 et 23 (CARTES) et 15 et 31 (CV) contiennent des situations semblables, c'est-à-dire dans lesquelles deux personnages effectuent à tour de rôle des manipulations d'une même entité. Ces situations ont donné lieu à des productions dans lesquelles plusieurs VCLP partagent le même antécédent, actualisé au début de la chaîne de référence, ou encore dans une production discursive précédente. Deuxièmement, il pourrait aussi s'agir d'une propriété des VCLP. En effet, les VCLP sont décrits comme ayant des propriétés moins catégorielles, et une forme plus iconique que les deux autres types de VCL. On pourrait supposer que le recours à une forme plus évocatrice du référent puisse réduire l'ambiguïté de l'utilisation du classificateur et permettre son utilisation sans antécédent ou plus distant de ce dernier. Cette question demeure toutefois ouverte.

¹³⁰ En effet, 243/351 VCLP (69,23 %) ont comme antécédent les noms CARTE (n=108), REVUE (n=84) et CV (n=51).

¹³¹ L'Annexe B présente la description textuelle des stimuli vidéo utilisés dans la thèse.

6.3.2 Les classificateurs précédés de leur antécédent, produit hors de la proposition

Près de la moitié des VCL du corpus (48,34 %) sont précédés de leur antécédent. En d'autres mots, dans la production discursive de laquelle ils sont issus, les antécédents de ces classificateurs les précèdent dans une proposition antérieure. Le tableau 6.14 présente la fréquence des trois types de VCL produits sans leur antécédent dans la proposition.

	Type de VCL		
	VCLE	VCLP	VCLS
Nombre de VCL	199/447 (44,51 %)	187/351 (53,28 %)	35/73 (47,95 %)
Nombre total de VCL précédés de leur antécédent, à l'extérieur de la proposition = 421/871 (48,34 %)			

Nous avons calculé la distance, en nombre de signes, entre ces VCL et leur antécédent. La distance maximale mesurée entre le VCL et son antécédent dans le corpus est de 67 signes. Toutefois, la plupart de ces VCL dont l'antécédent est produit hors de la proposition à VCL sont distants d'un à dix signes de leur antécédent, qui les précède (62,71 %). Le tableau 6.15 présente ces résultats.

Tableau 6.15 VCL dont l'antécédent est hors de la proposition à VCL.

	Type de VCL			Total des VCL
	VCLE	VCLP	VCLS	
1 à 10	135/199 (67,84 %)	112/187 (59,89 %)	17/35 (48,57 %)	264/421 (62,71 %)
11 à 20	37/199 (18,59 %)	19/187 (10,16 %)	6/35 (17,14 %)	62/421 (14,73 %)
21 à 30	11/199 (5,53 %)	31/187 (16,58 %)	5/35 (14,29 %)	47/421 (11,16 %)
31 à 40	12/199 (6,03 %)	12/187 (6,42 %)	7/35 (20 %)	31/421 (7,36 %)
41 à 50	0/199 -	7/187 (3,74 %)	0/35 -	7/421 (1,66 %)
51 à 60	1/199 (0,51 %)	5/187 (2,67 %)	0/35 -	6/421 (1,43 %)
61 à 67	3/199 (1,51 %)	1/187 (0,54 %)	0/35 -	4/421 (0,95 %)
Total	199/199 (100 %)	187/187 (100 %)	35/35 (100 %)	421/421 (100 %)

Bien entendu, tous ces VCL ont comme fonction le maintien de la référence d'un nom. Le VCL réactive la référence nominale tout en dénotant une propriété spécifique du référent, sa forme, sa taille, ainsi que son mouvement ou sa localisation. Par ailleurs, nous avons souligné à la section 2.2 que la persistance des loci spatiaux permet de réutiliser une trace spatiale relativement longtemps après son actualisation, sans avoir à répéter le nom dans le discours (Parisot, 2003). Il est intéressant de souligner que la relative permanence de la référence des noms maintenus par les VCL dans le discours est d'un autre ordre : d'une part, les antécédents des VCL ne sont pas nécessairement associés à l'espace, et d'autre part, s'ils le sont, leur maintien ne passe pas non plus par la réactivation de la trace spatiale, mais plutôt par la dénotation de caractéristiques saillantes du référent, le plus souvent visuo-géométriques. En effet, notre analyse montre que comme les traces spatiales, qui ont une certaine permanence dans le discours, les caractéristiques de forme exprimées par le VCL ont aussi une certaine permanence, et permettent de réactiver un référent dont la forme est saillante plusieurs signes après son actualisation dans le discours. De plus, rappelons que les propriétés de forme exprimées par le VCL ne sont pas nécessairement présentes dans la forme du nom, même si ce dernier est iconique. Ces propriétés n'ont donc pas nécessairement été évoquées dans le discours, autrement que par la dénotation du référent par le nom. Il apparaît donc que

l'iconicité, tant diagrammatique (l'iconicité de relation) que l'iconicité d'image (l'iconicité de forme), joue un rôle dans les mécanismes de maintien de la référence. Par ailleurs, la fonction du maintien de la référence n'est toutefois pas restreinte aux VCL précédés de leur antécédent, dans une proposition antérieure. Nous montrons, à la section 6.3.3, que certains VCL produits dans des contextes atypiques maintiennent aussi la référence d'un nom.

Finalement, rappelons qu'il a été proposé par Zwitserlood (2003) que les VCLS de la NGT ne devraient pas être considérés comme tels parce qu'ils ne remplissent pas la fonction de maintien de la référence (section 3.2.4.2). Selon elle, les VCLS dénotent de l'information spécifique et analogique sur la forme des entités et sont beaucoup moins contraints que les autres VCL. Pour elle, les VCLS ne remplissent pas la fonction de maintien de la référence, mais en spécifient une caractéristique, à la manière d'un adjectif. Dans notre corpus, toutefois, les VCLS sont utilisés pour maintenir de l'information dans la proposition (35,62 % des occurrences), et hors de la proposition (64,38 %, voir le tableau 6.10). Leur fonction ne semble donc pas se distinguer de celle des autres VCL.

6.3.3 Les « autres » CL

Finalement, 9,87 % des classificateurs ont une distribution atypique et se distinguent en ce qu'ils ne sont ni précédés par leur antécédent dans la production discursive ni produits dans la même proposition que leur antécédent (n=86) (voir le tableau 6.10). Tout d'abord, on trouve parmi eux des classificateurs qui n'ont pas d'antécédent (nom ou pronom) identifiable dans leur production (n=62). Dans la plupart des cas (n=59), leur antécédent a été actualisé par le signeur dans la production discursive précédente (c'est-à-dire la réponse à la question précédente qui lui était posée dans l'expérimentation)¹³². Plusieurs de ces VCL partagent le même antécédent, c'est-à-dire que plusieurs VCL d'une même production forment une même chaîne de référence, dont la référence n'est actualisée par un nom que dans la production précédente. Ces antécédents sont les suivants : REVUE, POMME, LIVRE et CARTE, et les

¹³² Rappelons que les productions que nous analysons sont élicitées à partir de questions posées aux signeurs, portant sur les événements présentés dans une vidéo (mis à part les questions qui visent à faire produire un récit d'expérience personnelle). Dans certains cas, deux à trois questions sont liées à une même vidéo. Le matériel d'élicitation est présenté en 4.1.2.

entités auxquelles ils réfèrent sont toutes des objets saillants dans les vidéos, manipulés par les personnages¹³³.

Ensuite, trois VCL ne sont produits sans aucun antécédent identifiable, et aucune actualisation du référent sous aucune forme, ni dans la même production, ni dans la production précédente. Seul le contexte permet d'accéder à la référence du classificateur. Le VCL introduit de la nouvelle information. Les trois occurrences sont produites dans la même production et réfèrent à un livre. Nous croyons que cette utilisation est possible parce que la forme du VCLE est très saillante et permet d'accéder à son sens sans avoir à actualiser le nom dans le discours. Dans ces productions, aucun indice contextuel ne permet d'identifier le référent, autre que la référence du VCL, qui indique qu'il s'agit d'une entité mince et tenue dans les mains. Il s'agit probablement ici d'un effet de la situation expérimentale. Le signeur a reçu comme consigne que l'expérimentateur ne connaît pas les vidéos qu'il a à décrire. Il a probablement malgré cela considéré qu'il s'agissait d'une connaissance partagée.

Finalement, certains classificateurs sont à première vue suivis de leur antécédent (n=24) dans les productions discursives. À la différence des antécédents produits après les VCL dans la même proposition, ceux-ci, produits hors de la proposition, sont plus distants du VCL dont ils sont l'antécédent (de 2 à 37 signes). Le principe d'économie articulatoire ne peut donc pas être évoqué. Après l'analyse des contextes dans lesquels ils sont produits, nous remarquons que comme les précédents, ces classificateurs apparaissent dans des productions qui reprennent des éléments des productions qui les ont précédées¹³⁴. On peut donc penser que, plutôt que d'être suivis de leur antécédent, ils maintiennent de l'information, exprimée précédemment lors d'une réponse antérieure.

¹³³ Le sens de la proposition est dans tous les cas que l'entité est manipulée par les personnages, mais quatre de ces VCL sont des VCLE.

¹³⁴ Parmi eux se trouvent des VCL qui réfèrent aux noms FEMME et HOMME (n=7) produits dans trois productions discursives différentes, par trois signeurs différents. La distance entre ces VCL et leur antécédent est de 2 à 5 signes. De plus, on trouve des VCL qui réfèrent au nom REVUE (n=17), produits dans une même production d'un seul signeur. La distance entre le VCL et son antécédent est de 5 à 37 signes.

6.4 La distribution des VCL dans les propositions à VCL du corpus

Dans le corpus, les VCL sont répartis sur un total de 490 propositions à VCL. Rappelons que les propositions qui nous intéressent dans cette thèse sont des propositions de premier niveau (voir section 4.2.1.2). Parmi ces propositions, nous avons distingué celles dont :

- Le prédicat ne contient qu'un simple VCL (formalisées [V(vcl)]);
- Le prédicat est complexe et composé de plusieurs verbes (formalisée [V1, V2, etc.]¹³⁵).

Dans les dernières, les verbes apparaissent dans différentes constructions comprenant minimalement un VCL que nous nommons « constructions à VCL ». Le tableau 6.16 présente la distribution des propositions à VCL dans le corpus selon le type de prédicat qu'elles contiennent.

Tableau 6.16 Distribution des propositions à VCL selon le type de prédicat qu'elles contiennent.

Type de prédicat	Nombre propositions à VCL
Simple [V(vcl)]	219/509 (43,03 %)
Complexe [V1, V2, etc.]	271/509 (53,24 %)
Nombre total de propositions = 490/509	

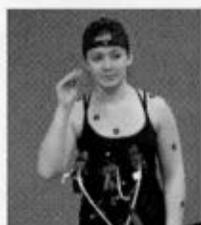
Par ailleurs, certains segments du discours contiennent deux VCL produits simultanément (en encodage parallèle), dans une même structure prosodique, mais qui ne partagent pas le même sujet (n=19, ce qui constitue 3,73 % des propositions à VCL du corpus)¹³⁶. Selon nos critères, du point de vue sémantique, ces constructions sont constituées de deux unités propositionnelles, simultanées. Pour les besoins de l'analyse, nous formalisons ces propositions [ProS1 /ProS2] et nous les analysons à la section 6.4.2.4.

¹³⁵ La linéarisation des éléments dans ce formalisme n'implique en rien que la structure de la construction à VCL soit linéaire ou séquentielle, elle ne sert qu'à indiquer que la proposition contient plusieurs verbes.

¹³⁶ Le problème du statut propositionnel des constructions à VCL simultanées qui ont un sujet différent est discuté à la section 5.6.3.

Rappelons que l'objectif 4c vise à décrire les arguments du VCL réalisés lexicalement dans les propositions à VCL du corpus. Cet objectif soulève toutefois un problème en ce que la plupart des VCL du corpus sont produits dans des constructions à VCL comprenant plus d'un verbe et que les différents verbes de ces constructions ne sélectionnent pas nécessairement tous les mêmes arguments. Par exemple, dans la phrase présentée en (162) (reprise de (160)), le $VCLE:/1^S/$ est intransitif, et le $VCLP:/\bar{B}^o/$ est transitif. Ils font partie de la même construction à VCL, et ont tous deux le nom MONSIEUR comme sujet. Toutefois, l'antécédent du classificateur du $VCLE:/1^S/$ est MONSIEUR, alors que celui du $VCLP:/\bar{B}^o/$ est CV.

(162)



MONSIEUR(a)
A1(ant)



3a-[$VCLE:/1^S/(a)](x-y)$
V1(vcl)



3a-[$VCLP:/\bar{B}^o/(b)](x-y)$
V2(vcl)



CV(b)
A2(ant)



« L'homme arrive en tenant un CV. »

Afin de satisfaire l'objectif 4c, et d'obtenir malgré le problème exemplifié en (162) un portrait de la relation entre les VCL et leurs arguments, nous effectuons en 6.4.1 une analyse dans l'échantillon de propositions à VCL qui ne contiennent qu'un seul verbe (du type [V(vcl)]). Nous proposons du fait même un portrait général des propositions de type [V(vcl)]. Les propositions de type [V1, V2, etc.] sont analysées en 6.4.2. Finalement, les propositions de type [ProS1 /ProS2] sont analysées à la section 6.4.2.4.

6.4.1 Les propositions de type [V(vcl)]

Rappelons que pour un peu moins de la moitié des propositions du corpus (43,03 %), le prédicat est constitué d'un seul VCL (tableau 6.15). Parmi ces propositions, la majorité contient un ou deux arguments lexicalisés (58,45 %), alors qu'un peu plus du tiers n'en contiennent aucun (41,55 %). Très peu de propositions contiennent toutefois deux arguments lexicalisés (8,22 %, voir tableau 6.17).

Tableau 6.17 Nombre de propositions de type [V(vcl)] contenant un, deux ou aucun arguments lexicalisés.

	Avec argument lexicalisés		Aucun argument lexicalisé
	1 argument	2 arguments	
Nombre de propositions/VCL	110/219 (50,23 %)	18/219 (8,22 %)	91/219 (41,55 %)
	128/219 (58,45 %)		

L'analyse des arguments de la proposition de type [V(vcl)] selon le type de VCL (tableau 6.18) montre que dans le corpus, les VCLE et les VCLS sont le plus souvent produits avec un argument lexicalisé, alors que les VCLP sont le plus souvent produits sans arguments lexicalisés.

Tableau 6.18 Nombre de propositions de type [V(vcl)] avec ou sans arguments selon le type de VCL qu'elles contiennent.

	Type de VCL		
	VCLE	VCLP	VCLS
Un argument	77/132 (58,33 %)	16/64 (25 %)	17/23 (73,91 %)
Deux arguments	10/132 (7,58 %)	4/64 (6,25 %)	4/23 (17,39 %)
Sans arguments	45/132 (34,09 %)	44/64 (68,75 %)	2/23 (8,7 %)
Nombre total de propositions	219/219 (100 %)		

6.4.1.1 Les propositions de type [V(vcl)] avec arguments

Tout d'abord, l'analyse des propositions de type [V(vcl)] qui ne contiennent qu'un argument lexical (correspondent donc aux patrons [A V] ou [V A]) montre que cet argument est le plus

souvent l'antécédent du VCL (88,18 % des propositions de type [V(vcl)]). Plus particulièrement, l'analyse par type de VCL montre que dans ces propositions, une très forte proportion des VCLE et des VCLS sont produits dans la même proposition à VCL que leur antécédent (respectivement 97,4 % et 100 %). Le tableau 6.19 présente le nombre de propositions de type [V(vcl)], selon le type d'argument qui y apparaît.

Tableau 6.19 Nombre de propositions de type [V(vcl)], selon le type d'argument lexical qui y apparaît.

Type d'argument lexical	Type de VCL			Total
	VCLE	VCLP	VCLS	
Antécédent	75/77 (97,4 %)	5/16 (31,25 %)	17/17 (100 %)	97/110 (88,18 %)
Agent (autre que l'antécédent)	0/77 -	11/16 (68,75 %)	0/17 -	11/110 (10 %)
Locatif	2/77 (2,6 %)	0/16 -	0/17 -	2/110 (1,82 %)
Nombre de VCL	77/77 (100 %)	16/16 (100 %)	17/17 (100 %)	110/110 (100 %)

Rappelons que dans les VCLE, l'antécédent peut être un agent ou encore un thème. Le plus souvent dans nos données, l'antécédent est l'agent du VCLE (n=51). De plus, qu'il soit l'agent ou le thème du VCLE, l'antécédent précède le VCL dans la proposition, qui a la structure suivante [A V(vcl)]. Dans les deux propositions dans lesquelles l'argument lexical est un locatif, l'antécédent du VCL est son agent, et la structure de la proposition est [A V].

Dans toutes les propositions de type [V(vcl)] du corpus à un argument lexical qui contiennent un VCLS, l'argument présent dans la proposition est toujours le thème du VCL, qui est aussi son antécédent. De ces propositions, toutes sauf deux ont la structure [A V(vcl)] (n=16). Les propositions qui ont la structure [V(vcl) A] sont présentées en (161) et en (163) et contiennent une topicalisation.

(163)



[VCLS:/B'/(a)](X)
« C'est une salle d'attente. »



SALLE



ATTENTE

Rappelons que dans les VCLP, l'antécédent est le thème du VCL. À la différence des VCLE et des VCLS, seulement 31,25 % des VCLP sont produits dans la même proposition que leur antécédent. Ces résultats font écho aux résultats généraux présentés à la section 6.3.2, qui montraient que l'antécédent est moins souvent produit lexicalement dans les propositions qui contiennent un VCLP. Cela nous amène à poser la question à savoir si cela constitue une caractéristique des VCLP ou encore s'il s'agit d'un effet des stimuli utilisés pour l'élicitation. Rappelons que nous avons proposé en 6.3.2 que les référents classifiés le plus souvent par des VCLP dans le corpus ont une forme caractéristique, facilement identifiable et sont manipulés à maintes reprises par les protagonistes des petites histoires. Comme le référent est clair, sa référence sans réactualiser l'antécédent est donc possible. Par ailleurs, parmi les propositions qui contiennent un VCL dont l'argument antécédent est exprimé lexicalement (n=5), quatre ont la structure [A V] et une seule a la structure [V A].

En définitive, le patron le plus fréquent seulement dans les propositions de type [V(vcl)] dont l'antécédent est lexicalement réalisé est [A V]. Ce résultat est conforme avec les résultats généraux de la distribution de l'antécédent dans la proposition (voir section 6.3.2) qui suggèrent que l'ordre préféré des constituants est [A V], mais que l'ordre [V A] est permis et peut coexister. De plus, de façon générale, ce dernier patron est plutôt réservé à des constructions syntaxiques particulières. Nos résultats se distinguent donc de l'observation générale de Johnston et Schembri (2007) selon laquelle le premier constituant d'une proposition tend à exprimer le rôle sémantique d'agent ou de thème, sauf dans les cas où le prédicat de la proposition est un VCL.

Le deuxième type d'argument le plus fréquent dans les propositions qui ne contiennent qu'un seul argument exprimé lexicalement est l'agent du VCL, et cette possibilité n'apparaît qu'avec les VCLP, qui sélectionnent un agent, distinct de l'antécédent du classificateur dans 68,75 % des cas. Dans tous les cas, l'agent précède le VCL dans la proposition. Encore une fois, la question à savoir s'il s'agit d'une caractéristique des VCLP ou si l'effet est attribuable à un facteur externe se pose. En effet, dans certaines vidéos avec personnages du corpus, deux personnages interagissent en effectuant des actions semblables à répétition et à tour de rôle, avec une même entité (par exemple, la manipulation d'une revue, ou encore de cartes à jouer). Dans la production correspondant à ces extraits, l'agent est donc actualisé fréquemment dans la proposition pour éviter l'ambiguïté.

Finalement, de façon générale, les propositions de type [V(vcl)] qui contiennent un argument n'expriment que très peu fréquemment lexicalement les arguments locatifs du VCL, et ce peu importe le type de VCL. Par ailleurs, nous avons montré au chapitre 5 que les VCL marquent toujours spatialement leurs arguments locatifs. Pourquoi les propositions de type [V(vcl)] contiennent-elles si peu d'arguments locatifs réalisés lexicalement? Nous croyons que cela est un effet des productions discursives. En effet, la plupart du temps, les arguments locatifs des VCL sont exprimés dans une proposition qui précède leur production, dans la description de la mise en scène, par des noms localisés. L'expression des arguments locatifs du VCL est donc effectuée de manière anaphorique, par le marquage argumental spatial. De plus, une autre raison, évoquée en 5.2, est que les loci spatiaux marqués comme arguments locatifs des VCL sont aussi souvent référentiellement indéfinis. Ces loci expriment des positions spatiales relatives dans l'espace discursif, à la manière des déictiques (ici, là, etc.), et ce dans un espace conceptuel plutôt que réel.

Finalement, les propositions à VCL de type [V(vcl)] qui contiennent deux arguments sont peu nombreuses dans le corpus (n=18). Cependant, leur analyse nous permet malgré tout d'en tirer des observations générales. Le tableau 6.20 présente les types d'arguments qu'on trouve dans ces propositions, ainsi que leur ordre d'apparition. D'abord, de façon générale, ces propositions contiennent toujours un nom, antécédent du VCL. On ne trouve donc jamais les combinaisons telles que deux arguments locatifs, ou encore un agent et un locatif, qui seraient pourtant acceptables hors contexte. Notre analyse ne permet pas de déterminer s'il s'agit d'un

effet du contexte de productions en discours, d'une propriété des propositions de type [V(vcl)] qui contiennent deux arguments, ou encore s'il s'agit tout simplement d'un effet de la taille du corpus, qui inclut peu de propositions de ce type.

Tableau 6.20 Nombre de propositions de type [V(vcl)] produites avec deux arguments lexicaux, les types d'arguments ainsi que leur ordre d'apparition.

Type d'argument	Type de VCL						Nombre total d'arguments
	VCLE		VCLP		VCLS		
	A1	A2	A1	A2	A1	A2	
Antécédent	4	8	1	2	1	4	20
Agent (qui n'est pas l'antécédent)	-	-	2	0	-	-	2
Locatif	6	2	1	2	3	-	14
Nombre de propositions de type [V(vcl)]	10/10 (100 %)		4/4 (100 %)		4/4 (100 %)		36/36 (100 %)
	18/18						

De plus, à la différence des propositions qui n'ont qu'un argument, on trouve plus d'arguments locatifs exprimés dans la proposition que d'agents (voir la colonne de droite du tableau 6.20). Par ailleurs, la codification des arguments selon leur ordre d'apparition dans la proposition (A1, A2, etc.) montre que l'antécédent, même s'il peut être le premier argument de la proposition (A1) est le plus souvent produit en deuxième (A2). De plus, l'agent, qu'il soit aussi l'antécédent du VCL (avec les VCLE et les VCLP) ou non (donc agent du VCLP), est toujours produit en premier

L'analyse par type de verbe des propositions de type [V(vcl)] contenant deux arguments révèle que l'ordre des constituants dans les propositions qui contiennent des VCLE et des VCLS est le plus souvent [A A V] (tableau 6.21). Toutefois, les VCLP sont produits légèrement plus souvent dans une proposition ayant la structure [A V A] (n=3). Ces trois propositions ont la particularité de contenir un argument répété, en l'occurrence l'antécédent du VCL. Il s'agit d'un type de construction écho dans lequel le nom est répété (Pinsonneault, 1994).

Tableau 6.21 Type de structure des propositions de type [V(vcl)] contenant deux arguments lexicaux.

Type de structure	Type de VCL		
	VCLE	VCLP	VCLS
[A A V]	7/10 (70 %)	2/5 (40 %)	3/4 (75 %)
[A A/V]	1/10 (10 %)	0/5 -	0/4 -
[A V A]	2/10 (20 %)	3/5 (60 %)	1/4 (25 %)

6.4.1.2 Les propositions de type [V(vcl)] sans arguments

Rappelons que 41,55 % des propositions de type [V(vcl)] sont produites sans arguments. Celles-ci constituent 17,88 % des propositions du corpus. On remarque que les VCLE et les VCLP tendent à être plus fréquemment produits sans arguments lexicaux que les VCLS (49,45 % et 48,35 % contre 2,20 %), comme le montrent les résultats présentés au tableau 6.18.

6.4.2 Les constructions à VCL

Nous avons montré que plus de la moitié (53,24 %) des propositions à VCL du corpus contiennent un prédicat complexe, c'est-à-dire de type [V1, V2, etc.] (tableau 6.16). L'analyse de ces propositions montre qu'elles contiennent de deux à neuf verbes, la plupart en contenant 2 ou 3¹³⁷. Le tableau 6.22 présente le nombre de verbes contenus dans les propositions à VCL du corpus, incluant les propositions de type [V(vcl)]¹³⁸.

¹³⁷ Des résultats semblables ont été relevés pour l'Auslan par Hodge et Johnston (2014), pour les propositions contenant des verbes de tous types (c'est-à-dire non seulement les VCL) : les propositions peuvent contenir jusqu'à cinq verbes mais en contiennent le plus souvent un ou deux. Nous ne sommes pas en mesure de fournir un portrait de la structure générale des propositions en LSQ (c'est-à-dire autres que les propositions à VCL).

¹³⁸ Il est à noter que le total n'arrive pas à 509 parce que les propositions de type [ProS1/ProS2] n'ont pas été comptabilisées dans ces données. Rappelons qu'elles sont discutées en détail à la section 6.3.2.4.

Tableau 6.22 Nombre de verbes contenus dans les propositions à VCL.

Nombre de verbes	Nombre total de propositions	Nombre de propositions qui ne contiennent que des VCL
1	219/509 (43,03 %)	219/509 (43,03 %)
2	190/509 (37,33 %)	152/509 (29,86 %)
3	68/509 (13,36 %)	45/509 (8,84 %)
4	24/509 (4,72 %)	18/509 (3,54 %)
5	5/509 (0,98 %)	4/509 (0,79 %)
6	2/509 (0,39 %)	1/509 (0,20 %)
7	0/509 -	0/509 -
8	0/509 -	0/509 -
9	1/509 (0,20 %)	1/509 (0,20 %)
Total	480/509 (86,44 %)	440/509 (43,42 %)

Par ailleurs, les propositions à VCL peuvent aussi contenir des verbes lexicaux. Ces derniers totalisent, sur l'ensemble des propositions à VCL, 79 verbes. La colonne de droite du tableau 6.22 présente le détail du nombre de propositions à VCL du corpus ne contenant que des VCL (43,42 %).

Dans les propositions de type [V1, V2, etc.] du corpus, nous avons identifié les trois types de relations entretenues par les verbes (discutés en 3.2.6.1), qui déterminent trois types de constructions à VCL :

- Les séquences verbales (V1, V2, etc. sont produits séquentiellement);
- Les constructions verbales simultanées (V1 et V2 sont produits simultanément);
- Les constructions à verbes écho (V1 et V2 sont une répétition du même élément et encadrent un signe ou un groupe de signes).

Le tableau 6.23 présente la fréquence des trois types de constructions à VCL¹³⁹, parmi les propositions de type [V1, V2, etc.]. Comme une même suite de VCL peut contenir plus d'un type de relation, le nombre total de constructions excède le nombre total de propositions qui contiennent plus d'un verbe (de type [V1, V2, etc.]).

Tableau 6.23 Distribution des différentes constructions à VCL dans les propositions à VCL du corpus.

Types de constructions à VCL	Nombre total de propositions
Séquentielles	184/271 (67,89 %)
Simultanées	66/271 (24,35 %)
Écho	49/271 (18,08 %)

6.4.2.1 Les séquences verbales

La plupart des constructions à VCL que nous avons relevées dans les propositions à VCL du corpus sont des séquences verbales (67,89 %, tableau 6.23). Nous considérons, à l'instar de Johnston (2014), comme une séquence verbale les verbes annotés V1, V2, V3, etc. produits séquentiellement, qui constituent une chaîne prosodique ininterrompue et qui ont le même sujet grammatical. Il s'agit du type de constructions à VCL le plus fréquent dans le corpus.

L'analyse des propositions à VCL contenant des séquences verbales montre qu'elles sont impliquées dans deux types de prédication. Le prédicat complexe exprime :

- Une série d'actions effectuées par un même sujet, ou encore
- Différents aspects d'un même événement ou état.

On trouve des verbes lexicaux dans chacune de ces catégories. Comme les constructions séquentielles de VCL sont nombreuses, nous avons choisi d'analyser un échantillon composé de propositions à VCL qui ne contiennent pas d'autre type particulier de relation avec un autre verbe (c'est-à-dire ni constructions écho, ni verbes simultanés). Les constructions présentes

¹³⁹ Toutes les propositions de type [V1, V2, etc.] contiennent au moins un des trois types de constructions à VCL. Cela n'exclut toutefois pas la possibilité qu'un autre type de construction à VCL puisse exister dans la langue.

dans ces propositions sont représentatives de l'ensemble des constructions séquentielles qu'on trouve dans les propositions à VCL du corpus. L'échantillon contient 120 propositions à VCL.

Nous présentons les séquences verbales en fonction des deux types de prédication énumérés ci-dessus, en donnant des exemples ne contenant que des VCL, ainsi que d'autres contenant au moins un VCL et un verbe lexical, le cas échéant.

Les séries d'actions

Les séquences de VCL qui expriment une série d'actions sont les plus fréquentes dans l'échantillon analysé (n=85). Elles contiennent le plus souvent deux verbes, mais peuvent en contenir jusqu'à cinq. Dans tous les cas, les verbes contenus dans les séries d'actions décrivent plusieurs actions effectuées par un même agent, le sujet grammatical. Les types de VCL répertoriés dans ce type de structure sont les VCLE et les VCLP, qui expriment des actions de l'agent telles que la manipulation d'objets, le déplacement et la localisation, ainsi que des changements de posture. Dans tous les cas, les séries ne sont composées que d'un des deux types de VCL. Les séquences verbales qui expriment une série d'actions exploitent l'iconicité diagrammatique : l'ordre des verbes reflète iconiquement l'ordre réel du déroulement des actions effectuées. Dans les propositions à VCL de l'échantillon, 64 contiennent des séries verbales qui ne contiennent que des VCL, et 21 contiennent au moins un VCL et au moins un verbe lexical.

Dans un premier temps, les séries verbales du corpus sont le plus souvent constituées de VCLP, exprimant la manipulation d'objets, telles que « donner », « prendre », « tenir », « déposer » (n=45). L'exemple (164) contient deux occurrences de VCLP:/ \bar{B}^c / qui expriment deux phases d'un événement de mouvement consistant en la manipulation d'un objet, une revue, soit « tenir », puis « donner ». Dans les propositions comme celles-ci, la série de VCL permet littéralement de suivre le trajet du thème, le référent manipulé, de par sa représentation via le classificateur, qui est maintenu tout au long de la production des VCL de la série.

(164)



3a-[VCLP:/ \bar{B}^0 /(b)](x)
V1



3a-[VCLP:/ \bar{B}^0 /(b)](x-y)
V2

« (Il) tient le cv, puis le donne (à la femme). »

Dans un deuxième temps, les séries verbales qui ne contiennent que des VCL peuvent aussi être constituées d'une série de VCLE et permettre d'exprimer des actions effectuées par un même agent (n=19). Encore une fois, dans ces séquences, le classificateur représente la forme globale du référent, et permet donc de suivre la représentation directe du référent qui se déplace ou est localisé dans l'espace. Les séquences d'actions exprimées les séries de VCLE du corpus expriment le plus souvent des sens tels que « venir », « s'asseoir », « se lever » et « marcher ». Dans la proposition (165) (reprise de (133)), les trois VCLE comportent le même classificateur, le premier comporte un mouvement linéaire et une oscillation des doigts, exprimant le trajet de l'homme qui se déplace en marchant, le second statique exprimant la localisation de l'homme en position accroupie, et le troisième comportant un mouvement de rotation du poignet exprimant la perte d'équilibre.

(165)



3a-[VCLE:/ V^S /(a)](x-y)



3a-[VCLE:/ V^S /(a)](x)



3a-[VCLE:/ V^S /(a)](X)

« (L'homme) marche nonchalamment, tente de s'asseoir et tombe. »

L'exemple (166) (reprise de (81) et (138)), contient trois VCL. Dans la série verbale, la femme est représentée par trois VCLE qui expriment ses changements de posture. Dans les deux premiers VCL, elle est représentée du point de vue de la position de ses deux jambes pliées et

change d'orientation (se retourne). Finalement, dans le troisième verbe, elle est représentée du point de vue du mouvement d'une de ses jambes, qu'elle croise. À la différence des derniers exemples, les classificateurs utilisés dans cette séquence de VCLE sont distincts. Toutefois, leur forme est très proche, du point de vue phonologique tout autant que du point de vue de la représentation du référent.

(166)



3a-[VCLE:/V^s/(a)](x)
V1



3a-[VCLE:/V^s/(a)](x)
V2



3a-[VCLE:/1^s/(a)](x)
V3

« Elle s'assoit, se retourne, se croise les jambes. »

Dans un troisième temps, on ne trouve pas, dans le corpus, de séries d'actions exprimées par une série de deux types de VCL (par exemple VCLE + VCLP ou VCLP + VCLE). Ces suites de VCL de deux types dans le corpus semblent toujours appartenir à deux propositions distinctes. En effet, dans ces suites de VCL on trouve une légère tenue du premier VCL, une coupure dans les comportements non manuels, ou encore une légère pause, qui nous porte à croire que ces derniers appartiennent à deux propositions distinctes, juxtaposées. L'exemple (167) présente deux propositions ainsi juxtaposées : la première proposition exprime le déplacement de l'agent FILLE à l'aide du VCLE:/1^s/. Le VCLP:/B̄^o/ de la seconde proposition exprime la manipulation d'un CV par l'agent FILLE. Chacun des deux VCL est marqué par une légère tenue finale. De plus, on trouve un clignement de paupière, indication typique de frontière de phrase, ainsi qu'une légère pause entre les deux propositions juxtaposées.

(167)



FILLE(a)

3a-[VCLE:/1^S/(a)](x-y) /3a-[VCLP:/B⁰/(b)](x-y)

[VCLE:/B'/(c)](z)(tenue)

V1

V2

« La fille marche (entre) et lui tend le CV. »

Différents aspects d'un même événement/état

Dans l'échantillon analysé, on trouve 42 séquences verbales qui expriment un seul état/événement. Dans ces séquences verbales, les verbes élaborent ensemble la représentation d'une même activité ou d'un même état. Ces séquences contiennent de 2 à 4 verbes. Dans la plupart des cas, les séquences de VCL qui décrivent un seul état sont descriptives (n=28), mais elles peuvent aussi servir à exprimer différents aspects d'une même action (n=14). Nous présentons d'abord les séquences verbales descriptives, puis celles qui expriment une action.

Les séquences de VCL descriptives expriment des aspects de la forme d'une entité, ainsi que sa localisation (n=5). Elles peuvent aussi exprimer d'autres types propriétés d'une entité, à l'aide d'un verbe lexical (n=9). Les VCL utilisés dans ces propositions à VCL sont des VCLE et des VCLS. Nous présentons tout d'abord les propositions dans lesquelles la séquence verbale ne contient que des VCL (n=21), puis celles qui contiennent des verbes lexicaux.

Dans les exemples (168), (169) et (170), les VCL expriment la localisation des référents dans l'espace ainsi que des propriétés de leur forme. Leur disposition et leur forme ont aussi l'effet d'exprimer une quantité d'entités. Dans l'exemple (168), le premier VCL représente la forme ronde de fruits, placés çà et là dans un bol, représentés par le second VCL. Le mouvement de distribution du premier VCLE, ainsi que l'utilisation des deux mains exprime une quantité indéfinie d'entités. Dans cette construction, le signeur dessine littéralement la forme des fruits et du bol, séquentiellement. Le premier VCL laisse une trace, qui est la projection conceptuelle d'une partie du référent dans l'espace, les fruits. Le second VCL instancie la seconde partie de

la projection, le bol. La construction séquentielle de deux VCL permet donc de construire la représentation spatiale complexe de l'image du référent, le bol de fruits. Dans la construction à VCL, les deux parties de la représentation du bol de fruit sont localisées l'une par rapport à l'autre (le VCL représentant les fruits est situé au-dessus du locus sur lequel est situé le VCL qui représente le bol). De plus, le construit qui représente le référent *bol de fruit* est localisé par rapport au locus préalablement assigné au référent *table* (le VCL qui représente le bol est situé sur la trace du locus spatial associé au nom TABLE).

(168)



BANANE(a)



RAISIN(a)



POMME(a)



[VCLE:/5^a/(a)](X)

V1



[VCLS:/5^b/(b)](X)

V2

« Il y a une/des banane(s), des raisins et une/des pomme(s) dans le bol. »

Dans l'exemple (169), la construction séquentielle exprime des propriétés physiques d'une tasse. Dans la proposition, l'entité tasse est localisée près de la pomme, dont la représentation est maintenue dans le discours par un VCLE tenu, actualisé dans une proposition précédente. La construction de la représentation de la tasse est effectuée à partir d'une construction séquentielle de VCL : le VCLE:/A^S/ représente l'anse de la tasse et le VCLS:/B^S/ représente sa forme cylindrique. Encore une fois, la permanence de la projection conceptuelle d'une entité instanciée par le VCL permet d'en construire la représentation visuelle sans avoir à la maintenir physiquement. Même s'il avait été possible de représenter la tasse en produisant deux VCL simultanément, comme en témoigne l'exemple (170), le signeur a choisi de

maintenir physiquement la trace de la pomme pendant la production de la représentation de la tasse. La permanence de la projection conceptuelle du référent permet sa représentation séquentielle.

(169)



APRÈS



DEUXIÈME(a)



TASSE(a)



VERT(a)

MD :
MG:

[VCLE:/B̄^ε/(b)](x)(tenue)_____



[VCLE:/A^S/(a)](x)
V1



[VCLS:/B̄^ε/(a)](X)
V2

MD :
MG:

« Après, il y a une deuxième tasse verte ici, cylindrique et haute comme ça. »

(170)



MD : [VCLE:/A^S/(a)](x)
MG: [VCLE:/B̄^ε/(a)](x)
« La tasse [...] »

Par ailleurs, les VCL en séquence permettent aussi d'exprimer différentes facettes d'une action unique (n=7). Ils comportent de deux à cinq verbes. Chacun des verbes décrit une partie de l'événement de mouvement, en met le focus sur un aspect de celui-ci. Parmi ces propositions,

certaines ne comportent que des VCL (n=3). Elles sont composées d'un VCLE et d'un VCLP ou encore de deux VCLE. De plus, dans ces propositions, les constructions séquentielles exprimant un même événement sont toutes produites à l'intérieur une structure de représentation corporelle de l'agent.

Dans les exemples (171) à (173), la séquence de VCL exprime l'événement de mouvement en représentant son protagoniste selon deux aspects. Dans l'exemple (171), le VCLE:/1^S/ représente globalement le trajet de l'agent qui se déplace debout, puis le VCLE:/B'/ représente l'agent du point de vue du livre qu'il tient dans ses mains. La structure de représentation corporelle dans laquelle se trouvent les deux VCL, caractérisée par un mouvement du tronc et de la tête de gauche à droite et un comportement de la bouche indiquant la nonchalance de l'agent, permet d'une part l'interprétation du référent *la personne qui tient le livre* par la représentation du livre qu'elle tient dans ses mains (interprétation métonymique, plutôt que figurée) et d'autre part de lier temporellement les deux événements. Les deux VCL expriment donc ensemble des aspects différents de l'événement de mouvement, soit le trajet et la posture de l'agent dans le premier, et la position du livre dans les mains de l'agent dans le second, et sont liés par la structure de représentation corporelle.

(171)



FEMME(a) [PA(a) :
« nonchalamment »]
3a-[VCLE:/1^S/(a)](x-y) 3a-[VCLE:/B'/(c)](x)
VI V2
« La femme avance en lisant (un livre) [...]. »

Dans l'exemple (172) (reprise de (162)), l'événement de mouvement est exprimé par une série composée d'un VCLE et d'un VCLP. La représentation de l'agent est d'abord globale, avec le VCLE:/1^S/ qui représente la personne qui se déplace debout et son trajet, puis elle change d'échelle et devient plus restreinte avec le second verbe déplace le focus sur l'action de

manipulation de l'agent. Comme dans l'exemple précédent, la séquence de deux VCL, produite dans une structure de représentation corporelle de l'agent, exprime que les deux actions ont lieu simultanément.

(172)



MONSIEUR(a)

$$\frac{[PA(a)]}{3a-[VCLE:/1^S/(a)](x-y)}$$


$$\frac{3a-[VCLP:/B^q/(b)](x-y)}{CV(b)}$$

CV(b)

« L'homme arrive en tenant un CV. »

L'exemple (173) (reprise de (160) et (162)) se distingue des deux derniers en ce que le premier VCL de la séquence est tenu pendant l'articulation du deuxième signe. Rappelons que nous considérons la tenue du VCL comme une trace physique d'un référent projeté dans l'espace. La simultanéité décalée présente dans cet exemple est donc distincte de la production simultanée (totale) de deux éléments, qu'on trouve dans les constructions présentées en 6.4.2.2. Dans la proposition, le signeur produit d'abord le premier VCLE:/B'/, qui représente un livre, et dont le lieu d'articulation représente le livre tenu dans les mains du protagoniste. La main droite produit ensuite le VCL:/1^S/ qui représente le déplacement de l'agent, tout en maintenant le VCLE:/B'/. Les deux mains bougent ensemble en effectuant le mouvement de rebond qui exprime la manière nonchalante du mouvement. Dans cet exemple, la transition entre les deux VCL implique un changement de perspective, de la perspective du protagoniste à la perspective de l'observateur. Afin de maintenir la cohérence spatiale, le mouvement du VCL:/1^S/, qui exprime le trajet de l'événement de mouvement, commence sur le locus x, sur lequel a été produit le VCLE:/B'/. Tout au long du trajet, les deux mains bougent ensemble de

façon cohérente, afin de construire la projection physique dans l'espace du référent (la femme qui tient le livre).

(173)



[SRC(a) :

« nonchalance »]

MD : 3b-[VCLE:/1^S/(b)](x-y)
 2M 3a-[VCLE:/B'/(a)](x)
 MG : 3a-[VCLE:/B'/(a)](x-y)(tenue)
 « (Elle) lit le livre en marchant. »

Soulignons que l'exemple (173) contient les mêmes VCL que l'exemple présenté précédemment en (171). Dans le premier, le VCL:/1^S/, qui exprime le trajet, est produit en premier, alors que dans le second, il est produit en dernière position.

Finalement, les séquences composées de VCL et de verbes lexicaux peuvent aussi exprimer un même événement ou état (n=9), comme dans les exemples (174) à (177). Dans trois propositions de l'échantillon, le verbe lexical exprime la manière du mouvement exprimé par le VCL. Dans l'exemple (174), le verbe lexical MARCHER exprime la manière de locomotion de l'entité, et est suivi du VCLE:/1^S/ qui exprime le trajet du mouvement ainsi que la manière nonchalante de locomotion (le pliage de l'index).

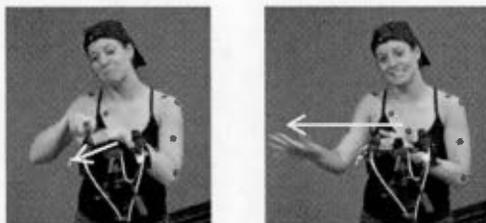
(174)



MD : [VCLE:/5^o/(b)](z)(tenue)
 MG : 3a-MARCHER 3a-[VCLE:/1^s/(a)](x-y)
 « La femme marche de façon nonchalante. »

Les exemples de ce type rappellent les séquences de deux verbes décrites par Supalla (1990), qu'il qualifie de verbes sériels (*serial verbs*), dans lesquelles apparaissent un verbe lexical et un VCL qui expriment respectivement les informations de manière (MARCHER, GLISSER, TOMBER, COURIR, etc.) et de trajet de l'événement de mouvement du mouvement du verbe (voir section 4.2.2). Supalla propose que pour être qualifiées de verbes sériels, de telles séquences doivent respecter les deux règles suivantes : 1) aucun nom ou pronom ne doit pouvoir être inséré entre les deux verbes, et 2) l'ordre des deux verbes de la construction est fixe. Rappelons que des séries de la sorte ont été décrites pour l'ASL, la NGT et l'ISN. En LSQ, toutefois, l'ordre inverse est aussi possible, comme le montre l'exemple (175). Dans cet exemple, le VCLE exprime que l'homme s'assoit en glissant (le mouvement du verbe est une droite effectuée sur un plan horizontal) et le verbe lexical qui suit précise la manière du mouvement (GLISSER). Dans cette proposition, le premier verbe exprime le trajet, alors que le second exprime la manière.

(175)



3a-[VCLE:/V'/(a)] 3a-GLISSER
 V1 V2

« L'homme glisse en s'assoiant. »

De plus, on trouve dans le corpus des constructions séquentielles d'un VCL et d'un verbe lexical exprimant deux actions simultanées d'un même sujet. En (176), le verbe FRAPPER est utilisé simultanément au VCLP:/B'/, qui représente la tenue du CV dans les mains du protagoniste.

(176)



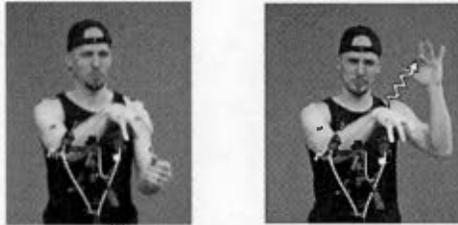
MD : [...] CV(b) 3a-FRAPPER+(y)

MG : 3a-[VCLP:/B'/(b)](x)_____

« Il frappe (à la porte) en tenant un CV. »

On trouve aussi dans le corpus une construction VCL/verbe lexical exprimant un état d'une entité. Dans l'exemple (177) (reprise de (150)), la construction séquentielle exprime la localisation d'une entité, une pomme, ainsi qu'un aspect de sa forme. Le VCLE (main droite) exprime une propriété de forme de l'entité (ronde) ainsi que sa localisation, en le situant sur le locus préalablement assigné au nom TABLE. Le VCLE est maintenu pendant l'articulation du verbe lexical, qui exprime une propriété de la pomme d'un autre type.

(177)

MD : [VCLE:/5^o/(a)](x)MG: BRILLER(x)

« La pomme brillante (est sur la table). »

6.4.2.2 Les constructions à VCL simultanés

Dans le corpus, le quart des propositions (24,35 %) contiennent une construction à VCL simultanée (tableau 6.23). Celles-ci sont constituées de deux verbes d'une même proposition à VCL, identifiés V1, V2, etc., produits simultanément, et qui partagent le même sujet grammatical. La simultanéité des éléments de ces constructions est totale.

Dans toutes les constructions à VCL simultanées que nous avons relevées, les deux verbes expriment :

- La description physique d'une (ou d'un ensemble d'entité(s) et leur localisation (n=25), ou encore
- Deux actions simultanées d'un même agent (n=41).

Aucune des constructions à VCL simultanées recensées dans le corpus ne contient un verbe lexical.

La localisation et la description physique d'une (ou d'un ensemble de) entité(s)

Dans les constructions VCL/VCL qui expriment la description physique d'une entité (ou d'un ensemble d'entités) ainsi que sa localisation, les deux mains sont utilisées afin de situer le référent (ou l'ensemble des référents du même type) dans l'espace (n=25). Dans ces exemples, les deux VCL sont situés sur le même locus spatial (un point ou une zone). La relation de localisation présente dans ces constructions est attribuable au marquage argumental : les deux VCL en présence marquent leur argument locatif en réactivant une trace spatiale

(179)



MD: 3a-[VCLP:/T"/(c)]+(X)
V1

MG: 3a-[VCLP:/T"/(c)](y)
V2

« (L'homme) dépose (ses cartes sur la table). »

Nous avons vu que les constructions à VCL séquentielles et simultanées du corpus partagent plusieurs emplois. Le tableau 6.24 présente les différents sens des constructions à VCL séquentielles et simultanées du corpus. On remarque que les séries d'actions ne peuvent être exprimées que par les constructions séquentielles, et les actions manuelles simultanées d'un même agent ne peuvent être exprimées que par les constructions simultanées. Ces constructions exploitent l'iconicité temporelle: l'ordre d'énonciation exprime l'ordre des événements. On ne trouve pas, dans les constructions simultanées du corpus, de constructions composées d'un VCL et d'un verbe lexical. On ne trouve pas non plus de constructions simultanées de deux VCL exprimant plusieurs aspects d'un même événement, comme pourrait l'être une construction composée des VCLE:/1^s/ et VCLE:/5^e/ exprimant le mouvement d'une personne qui tient une pomme. Ces constructions sont pourtant jugées acceptables par nos informateurs. Ces résultats s'expliquent probablement par le petit nombre de constructions simultanées du corpus, et plus encore par la faible fréquence de verbes lexicaux dans les constructions à VCL.

Tableau 6.24 Comparaison des sens des constructions à VCL séquentielles et simultanées.

Sens de la construction	Séquences verbales		Constructions simultanées	
	VCL seulement	VCL + verbe lexical	VCL seulement	VCL + verbe lexical
Série d'actions	√	-	-	-
Plusieurs aspects d'un état d'une entité	√	√	√	?
Plusieurs aspects d'un même événement	√	√	(?)	?
Actions manuelles distinctes simultanées d'un même agent	-	-	√	?

6.4.2.3 Les constructions à V écho

Le troisième type de construction à VCL que nous avons identifié dans les propositions de type [V1, V2, etc.] du corpus est la construction écho (18,08 %, tableau 6.23). Dans ces constructions, rappelons que les deux verbes ont le même sujet, exprime le même processus, et les critères prosodiques et sémantiques ne permettent pas de les séparer en deux propositions. De plus, les deux acceptions du verbe écho sont séparées par un autre élément¹⁴⁰. Dans notre corpus, certaines de ces constructions contiennent deux acceptions identiques du verbe, alors que d'autres contiennent deux verbes dont le marquage morphologique est distinct, ce qui corrobore les données de Pinsonneault (1994), pour la LSQ. Il est important de souligner que le sens de la construction n'est pas une répétition du procès exprimé par le verbe. Ces constructions ont été décrites pour plusieurs langues des signes, notamment par Pinsonneault (1994) pour la LSQ, Fischer et Janis (1990), Matsuoka (1997) et Liddell (2003) et pour l'ASL, et Engberg-Pedersen (1993) pour la DDL. Dans nos données, le type de contenu lexical qui

¹⁴⁰ Des constructions écho peuvent se manifester avec plusieurs catégories, notamment le nom, verbes, les signes interrogatifs, etc. (Pinsonneault, 1994). Dans le cadre de cette thèse, nous ne décrivons que les constructions écho dans lesquelles le VCL est l'élément répété. Par ailleurs, nous n'avons pas identifié de constructions à verbes écho dans les propositions à classificateur dans lesquelles l'élément répété est un verbe standard.

sépare les deux verbes est le plus souvent l'antécédent du (ou des) VCL¹⁴¹, mais il peut aussi être un complément de phrase ou une proposition enchâssée. Les constructions écho peuvent apparaître seules (n=23), ou encore avec d'autres types de constructions à VCL (n=26). De plus, elles apparaissent aussi dans des propositions de type [ProS1/ProS2] qui, à cause de leur statut particulier, ne sont pas comptabilisées parmi les constructions à VCL du tableau 6.23. Nous en discutons en 6.4.2.43. Nous discutons d'abord des verbes écho dans lesquels les deux verbes ont une forme distincte, puis de ceux dans lesquels ils ont une forme identique.

Formes distinctes

Dans toutes les constructions écho de notre corpus dans lesquelles un des deux verbes se distingue par des modifications morphologiques, c'est le deuxième verbe de la construction qui porte la modification morphologique. Cela a aussi été décrit par Fisher et Janis (1990) pour l'ASL et Pinsonneault (1994) pour la LSQ.

Parmi les modifications morphologiques qui apparaissent sur les verbes du corpus, on trouve majoritairement l'ajout de répétition, l'ajout d'une main, ou encore la modification du trajet du verbe. D'entre toutes, la répétition du mouvement du VCL est la plus fréquente. Elle exprime généralement l'itération d'un événement, ou encore une distribution d'entités. La répétition était aussi la modification morphologique la plus fréquente décrite par Pinsonneault (1994). Dans l'exemple (180), la répétition du mouvement du verbe exprime l'itération d'un événement. Le VCLP, qui exprime la manipulation d'une revue est produit, dans sa première occurrence avec un mouvement simple, et dans sa deuxième occurrence avec un mouvement répété. La proposition n'exprime pas deux événements (un simple et un répété), mais plutôt un seul événement répété. Contenue dans la proposition se trouve une seconde proposition, qui contient le verbe LIRE, produit manuellement, et son objet REVUE, produit par une oralisation.

¹⁴¹ Rappelons que nous avons montré en 6.3.3 que 18 antécédents de VCL se trouvent après le VCL auquel ils se rapportent, dans des constructions écho (entre 2 signes écho). Ces constructions constituent un cas particulier de constructions écho dans lesquelles les deux verbes sont des VCL.

(180)

2M: 3a-[VCLP:/ \bar{B}^c /(b)](x-y)3a-LIRE
or: REVUE(b)3a-[VCLP:/ \bar{B}^c /(b)]+(x-y)

« Elle lit la revue en tournant les pages. »

Une seconde modification morphologique du deuxième verbe de la construction écho est l'ajout d'une main. Comme la répétition, elle exprime la quantité d'entités. Dans l'exemple (181), le premier verbe est déjà répété, l'ajout d'itérations et de la seconde main ajoutent du poids au second verbe, à la manière d'un superlatif. Il est à noter que dans cet exemple, le second verbe écho est le second verbe d'une séquence de VCL. Entre les deux verbes écho de trouve l'antécédent du VCL.

(181)

MD: [VCLE:/5^c/(b)]+(x₁, x₂, x₃)

2M:

MG: [VCLE:/B'/(a)](x)(tenue)
V1

FRUIT(b)

VCLE:/5^c/(cx)

MD:

2M: [VCLE:/5^c/(b)]+(X) (geste: c'est tout)

MG: (flèche: distribution)

V2

« Il y a plusieurs fruits dans un bol (sur le calendrier). »

Ensuite, dans certaines constructions écho, les deux VCL semblent être deux parties de la même forme. Le trajet du verbe est amorcé dans le premier VCL, puis terminé par le second. Dans ces constructions, on trouve toujours toujours un second prédicat entre les deux VCL, c'est-à-dire que la proposition à VCL contenant la structure écho encadre une seconde proposition. Par exemple, en (182), le premier VCL exprime un trajet entre les loci x et y , interrompu lors de la production des signes LIVRE et LIRE, que le second VCLE complète avec un mouvement de y à z . La proposition contenue entre les deux est produite avec un comportement non manuel exprimant la manière nonchalante de l'action (léger haussement répétitif des épaules et léger mouvement de gauche à droite de la tête). Cette même manière est aussi exprimée par le mouvement des deux VCLE, par un mouvement de rebond du poignet. La structure exprime que deux événements se déroulent simultanément.

(182)



MD: FEMME(a)
2M:



3a-[VCLE:/1³/(a)](x-y) /



LIVRE(b)

V1



MD:
2M: 3a-LIRE /



3a-[VCLE:/1⁵/(a)](y-z)

V2

« La femme marche tout en lisant un livre. »

Une autre construction du même type, c'est-à-dire dans laquelle le premier VCL exprime une partie du trajet complété par le second VCL, présente elle aussi une proposition contenue dans une structure écho. Toutefois, à la différence de l'exemple précédent, le premier VCL est tenu par la main gauche pendant la production du verbe encadré par la construction écho. De plus, plutôt que d'exprimer deux événements simultanés, la proposition contenue entre les deux verbes exprime un commentaire sur l'événement principal exprimé par la construction écho. L'exemple est présenté en (183).

(183)



MD:

2M:

MG:

3a-[VCLP:/A⁹/(b)](x-y)

AVOIR-L' AIR

3a-[VCLP:/A⁹/(a)](y-z)

V1

V2

« La chaise a l'air d'avoir été déplacée (par un fantôme). »

Verbe lexical

En plus des constructions écho tel que celles que nous venons de présenter, Pinsonneault (1994) et Fisher et Janis (1990) ont aussi considéré des séquences écho composées d'un verbe lexical et d'un VCL. Pinsonneault (1994) et Fisher et Janis (1990) considèrent qu'une des modifications morphologiques que peut subir le verbe est l'ajout d'un classificateur. À la différence de ces dernières, nous considérons que les verbes lexicaux et les VCL sont de nature différente (voir section 3.2.3), ce qui exclut de considérer les constructions en question au sein des constructions écho, comme le font les auteurs. De plus, dans ces constructions, les critères prosodiques et intonatifs justifient le fait de les analyser comme deux propositions, que nous analysons de la façon suivante: une proposition qui contient un verbe lexical est juxtaposée à une proposition contenant un VCL, et les deux sont sémantiquement reliées. Dans nos données, le VCL est toujours produit dans une structure de représentation corporelle. Dans ces propositions, le VCL reformule le processus exprimé par le verbe lexical de la première proposition, de façon à « montrer » une partie de la forme de l'action exprimée par le verbe. Par exemple, en (184), la première proposition, qui contient le verbe lexical OFFRIR, est d'abord produite. La même action est reformulée par le VCLP:/B̄⁹/, produit dans une structure de représentation corporelle. Le passage entre les deux propositions permet une reformulation d'un événement exprimé de façon neutre, dans la perspective du protagoniste personnifiant un participant du discours, à l'aide d'un VCL qui montre comment l'action est effectuée.

(184)



3a-OFFRIR(x-y) REVUE(b) / $\frac{[PA(a)]}{3a-[VCLP:/\bar{B}^e/(b)](x-y)}$
 « Il lui offre une revue. »

Engberg-Pedersen (1993) propose de rendre compte de ces constructions à partir d'une approche discursive. Selon elle, ils sont caractérisés par un passage entre verbes narratifs et constructions personnifiées dans laquelle le signeur personifie l'agent du verbe¹⁴².

Comme notre analyse ne s'est pas penchée sur les liens entre les propositions, mais propose plutôt d'analyser les VCL à l'intérieur des propositions à VCL, en laissant de côté les propositions qui n'en contenaient pas, nous ne pouvons quantifier la fréquence de ces constructions dans le corpus. Il semble toutefois qu'elles soient assez fréquentes. De plus, il semble que la proposition à VCL ne soit la plupart du temps composée que d'un seul VCL.

Formes identiques

On trouve dans le corpus des propositions à VCL qui contiennent une construction écho dans laquelle les deux VCL (du point de vue morphologique) ont la même forme. Ces constructions ont aussi été décrites par Pinsonneault (1994). Dans la majorité des cas, les deux VCL sont séparés par un nom, argument du VCL. La proposition en (185) où le nom est l'argument locatif du VCL est de ce type.

¹⁴² Elle utilise l'expression : « shifted locus with gaze direction imitative of the referent of a verb's argument » (Engberg-Pedersen 1993, p. 271).

(185)

3a-[VCLP:/B^c/(b)](x)

V1



PAR-TERRE(x)

3a-[VCLP:/B^c/(b)](x)

V2

« Elle dépose les revues par terre. »

Enfin, comme pour les constructions écho dans lesquelles les deux verbes sont différents, dans certaines constructions écho dont les verbes sont identiques, les VCL sont séparés par une seconde proposition. L'exemple (186) contient une construction écho dans laquelle les deux VCLE:/B'/, qui représentent une personne qui tient un livre, sont séparés la proposition constituée du verbe LIRE. Cette construction écho est toutefois distincte de toutes les autres que nous avons présentées en ce qu'elle est elle-même encadrée par une autre proposition écho. Dans cette dernière, les deux VCLE sont distincts en ce que le trajet exprimé par le premier est complété par le second, comme c'était le cas des exemples présentés en (182) et (183). La proposition complexe ainsi créée exprime différents aspects d'un même événement « la fille marche en lisant un livre ».

(186)



$$\frac{3a\text{-[VCLE:/l^s/(a)](x-y) / \quad \frac{3a\text{-[VCLE:/B'/(a)](z) \quad [PA(a)]}{3a\text{-LIRE}}}{V1 \quad V1}}$$

$$\frac{3a\text{-[VCLE:/B'/(a)](z) / \quad 3a\text{-[VCLE:/l^s/(a)](y-w)}{V2 \quad V2}$$

« La fille marche en lisant un livre. »

En conclusion, nous avons montré que les propositions à VCL peuvent contenir des verbes écho, dans lesquelles les verbes peuvent être distincts morphologiquement, ou encore avoir la même forme. Dans les deux cas, les deux verbes de la construction peuvent être séparés par un nom, un argument du VCL, ou encore une proposition. Quand une proposition est contenue entre les deux verbes écho, les deux propositions expriment un même événement, ou encore la proposition contenue exprime un commentaire sur l'événement exprimé par la principale.

6.4.2.4 Deux propositions simultanées

Nous avons identifié dans le corpus certains segments qui contiennent deux VCL produits simultanément, dans une même structure prosodique et qui ne partagent pas le même sujet, que nous avons identifiées [ProS1 /ProS2] (n=19). Même si ces propositions pourraient être analysées comme deux propositions de premier niveau, simultanées (par exemple deux propositions de type [V(vcl)] produites simultanément, ou encore deux propositions contenant un verbe écho, simultanées) nous les avons traitées de manière séparée, afin de ne pas les

subsumer dans une catégorie qui nous empêcherait d'en saisir les particularités. Selon nos critères de segmentation des propositions, du point de vue sémantique, les propositions de type [ProS1 /ProS2] constituent deux unités propositionnelles, simultanées, liées par un même segment prosodique.

Parmi les propositions de type [ProS1 /ProS2], certaines ne contiennent que deux VCL simultanés, avec ou sans arguments (n=5). La proposition de type [ProS1 /ProS2] présentée en (187) contient deux VCLE produits en même temps, et ne contient aucun argument. Les arguments du VCL ont été actualisés et situés dans l'espace dans la production précédente (dans la réponse à la question qui précède, l'homme est situé à droite et la femme à gauche). Les deux VCLE situent simultanément l'homme et la femme dans l'espace, l'un par rapport à l'autre.

(187)



MD : [VCLE:/V^S/(a)](x)

MG : [VCLE:/V^S/(b)](x)

V1/V1

« La femme et l'homme sont assis (dans la salle d'attente). »

D'autres propositions de type [ProS1 /ProS2] contiennent des constructions à VCL, produites simultanément. Elles contiennent des séquences verbales simultanées, c'est le cas des propositions présentées en (188) et (189) (n=9), des verbes écho simultanés (n=4), comme en (191) ou encore ces deux structures, comme en (190).

Dans l'exemple (188), on trouve deux séquences verbales produites simultanées. Les deux sont composées des mêmes verbes, le VCLE:/V^S/ et le verbe lexical REGARDER. Le VCLE produit par la main droite situe le nom GARS, dont l'antécédent est produit dans la même proposition alors que la main gauche situe le participant, en face de lui. Il est intéressant de relever que, à la différence de l'exemple précédent, l'amplitude du mouvement des signes

produits par les deux mains est différente. En effet, les mouvements de la main gauche sont moins amples que ceux produits par la main droite. De plus, la main gauche est située tout près du corps du signeur, dans l'espace de la première personne. Il semble que les signes produits par la main gauche constituent une proposition véhiculant de l'information d'arrière-plan qui correspond au site de la localisation présente dans l'événement de mouvement, en fonction duquel est située la cible de la relation spatiale, dont l'articulation est plus ample et donc mise en évidence.

(188)



MD :	BEAU(a)	GARS(a)	3a-[VCLE:/V ^S /(a)](x)	3a-REGARDER(x-y)
MG:			1-[VCLE:/V ^S /(b)](x)	1-REGARDER(x-y)
			V1/V1	V2/V2

« Le beau gars s'assoit en face de moi et on s'observe l'un l'autre. »

Dans l'exemple (189) (reprise de (141)), les deux séquences de VCLP simultanées expriment que les deux participants prennent puis déposent leurs cartes dans une boîte, simultanément. Dans les propositions précédentes, le signeur a situé les cartes de la fille à sa gauche, et les cartes de l'homme à sa droite. Cet exemple constitue une utilisation inhabituelle des VCLP. En effet, le plus souvent, les VCLP sont ancrés sur le corps du signeur, et leur mouvement est identique au mouvement que ferait une personne qui manipule la même entité. Toutefois, dans cet exemple, les deux mains du signeur sont conceptualisées comme étant externes à son corps: ils représentent les mains de deux autres individus. Les deux VCLP sont utilisés dans la perspective de l'observateur. Dans cet exemple, chacune des mains représente donc la main d'un agent, indépendante du signeur.

(189)



MD: 3a-[VCLP:/ \bar{B}^c /(c)](x-y)
 MG: 3b-[VCLP:/ \bar{B}^c /(c)](z-w)
 V1/V1

3a-[VCLP:/ \bar{B}^c /(c)](y-v)
 3b-[VCLP:/ \bar{B}^c /(c)](w-v)
 V2/V2



2M: BOITE(bv)
 « L'homme et la femme prennent leurs cartes et les déposent dans la boîte. »

La proposition présentée en (190) contient des verbes écho, produits simultanément. Dans cette proposition, les arguments des VCL, leurs antécédents, sont produits entre les deux verbes écho de la proposition. Il est à noter qu'aucun lien spatial n'est marqué entre les deux VCL et les deux noms antécédents, la proposition exprime donc simplement qu'un homme et une femme sont assis à deux endroits précis de l'espace, sans spécifier lequel est assis où.

(190)



MD : 3- HOMME(a) FEMME(b) 3-[VCLE:/V^s/](x)
 [VCLE:/V^s/](x)
 MG : 3- 3-[VCLE:/V^s/](y)
 [VCLE:/V^s/](y)
 V1/V1 V2/V2
 « Une femme et un homme sont assis ici et là. »

Finally, example (191) contains a proposition of type [ProS1 /ProS2] which contains a verbal sequence and an echo verb. It is about the only proposition in which two VCLs are simultaneous and do not share the same agent and express a trajectory. The verbal sequence expresses a series of actions. It is interesting to highlight that the antecedents of the VCLEs of this proposition are expressed in the previous propositions (a woman and the speaker). However, no spatial index allows to determine which of the two referents is expressed by each of the two VCLs. Between the two instances of echo verbs there is a gesture, which means « hug ». The position of the trunk of the signifier, in relation to the use of space in the previous propositions, allows to determine that the signifier refers to the woman.

(191)



MD : [VCLE:1^s]/(x-y)
 MG : [VCLE:1^s]/(z-w)
 V1/V1



[VCLE:V^s]/(y)
 [VCLE:V^s]/(w)
 V2/V2



geste: assoyez-vous



MD : [VCLE:V^s]/(y)
 MG : [VCLE:V^s]/(w)
 V3/V3

« Nous marchons et elle m'invite à m'asseoir. »

Dans tous les exemples de propositions de type [ProS1 /ProS2] que nous avons retrouvés dans le corpus, les deux propositions simultanées sont reliées sémantiquement et pragmatiquement et entretiennent donc un lien de dépendance. Dans tous les cas, les VCL produits simultanément expriment la localisation de deux entités l'une par rapport à l'autre, (avec le même poids ou un poids différent) que celles-ci soient en mouvement ou non. Les VCL peuvent partager des arguments dans la proposition (par exemple, un locatif) et doivent avoir le même mouvement, même si l'intensité peut varier.

6.5 Conclusion

En conclusion, notre analyse de la distribution des VCL montre qu'en contexte discursif, la réutilisation du contexte spatial est l'élément qui influence davantage la production de VCL que la simple description d'entité. De plus, les VCL sont utilisés avant tout dans des contextes de production de formes saillantes. Enfin, le choix d'utiliser un VCLE plutôt qu'un VCLP dépend de la perspective pragmatique adoptée par le signeur. En ce qui a trait à la relation

entre le classificateur et son antécédent, nos résultats montrent que l'identification du référent précède l'actualisation du VCL et que les VCL sont le plus souvent utilisés pour maintenir la référence d'un nom. De plus, les VCLS, tout comme les VCLP et les VCLE peuvent introduire un nouveau référent. Par ailleurs, au niveau propositionnel, notre analyse montre que les propositions à VCL sans argument lexicalement réalisé sont fréquentes et que la représentation corporelle influence le nombre d'arguments réalisés. Finalement, les VCL se retrouvent dans des constructions verbales complexes (séquences verbales, verbes écho et VCL simultanés).

CHAPITRE VII

DISCUSSION

Ce chapitre est consacré à la discussion des résultats présentés aux chapitres 5 et 6 ainsi qu'à la vérification de nos hypothèses de recherche. La première partie porte sur la réanalyse des éléments de structure des VCL (configuration manuelle et mouvement) et révèle la pertinence de la proposition unifiante de catégorisation des VCL proposée au chapitre 3 (section 7.1). La deuxième partie porte sur la description du comportement morphosyntaxique des VCL, plus particulièrement en ce qui a trait au marquage spatial et montre qu'ils peuvent être considérés comme un système ayant des propriétés qui leurs sont propres, au sein du système verbal de la langue (section 7.2). Dans la troisième partie, nous discutons des aspects distributionnels des VCL mis au jour par notre analyse (section 7.3).

7.1 Réanalyse des VCL et de leurs éléments de structure

Dans les deux premières sous-sections (7.1.1 et 7.1.2), nous discutons des résultats obtenus en lien avec les objectifs 1 et 2 de la thèse. Ces objectifs visent respectivement à :

- Contribuer à la description des principaux éléments de structure (configuration manuelle et mouvement) des trois types de VCL de la LSQ et qu'à la description de leur sens,
- Tester la proposition unifiante de la catégorisation des VCL (formulée en 3.2.4.3) et en montrer la pertinence (objectif 2).

Enfin, sur la base de cette discussion, nous présentons notre définition des VCL (7.1.3).

7.1.1 Les morphèmes classificateurs

Nous avons présenté une réanalyse des classificateurs de la LSQ, de leur sens et de plusieurs exemples de leurs emplois dans les trois types de VCL que nous avons relevés dans le corpus ou auprès de nos informateurs (section 5.1.1). Notre réanalyse permet de définir un sens

générique pour chacune des formes classifiantes, la plupart du temps lié à l'iconicité de la configuration manuelle, et ainsi d'en dériver les emplois. Elle propose donc un inventaire de 12 classificateurs, et révèle de nouvelles formes et emplois n'ayant pas encore été décrits. L'acatégorialité des classificateurs permet d'en réduire le nombre, et de simplifier l'explication du système.

Par ailleurs, notre analyse des classificateurs a permis de mettre au jour le fait que les noms de notre corpus dont les références sont reprises par les VCL ont tous la propriété d'être extensionnels (d'avoir un référent). Aucun nom intensionnel (qui exprime une propriété) n'a été relevé¹⁴³. Cela n'est pas étonnant étant donné que la fonction première des VCL, dans les langues des signes et dans les langues orales, ne semble pas être de classifier les référents, mais d'en dénoter une propriété (Zwitserslood, 2012) et que ces propriétés, dans les langues des signes, sont généralement des propriétés de forme des entités. C'est d'ailleurs le cas dans notre corpus, duquel il ressort que le choix du morphème classificateur pour un référent donné est effectué sur la base d'une relation iconique, sauf exception du CL:/V'/, utilisé dans les VCLE pour représenter les véhicules. Les emplois des classificateurs utilisés dans les VCLS et les VCLP sont toujours iconiques, alors que ceux qui entrent dans la formation des VCLE montrent une plus grande variation du degré d'iconicité dans leurs emplois. Par exemple, le lien iconique entre la forme du référent et la forme du classificateur est souvent transparent, comme dans les emplois de CL:/B'/ pour représenter une entité mince et plate, ou CL:/ $\bar{5}^e$ / pour une entité ronde. Toutefois, dans certains cas, il est plus opaque, par exemple avec les emplois de CL:/1^S/ pour une personne debout et CL:/ $\bar{5}^e$ /, pour une entité massive ou à certains objets ayant une forme autre que ronde, comme un panier à linge, une chaise, une chaussure. Le lien iconique est par ailleurs opaque dans le CL:/V'/. Cette caractéristique des VCLE a été soulevée de façon générale dans les langues des signes (Perniss *et al.*, 2007; Zwitserslood, 2012) et a amené plusieurs auteurs à suggérer que cette classe des entités serait donc la plus fortement grammaticalisée (voir Zeshan, 2003, pour l'IPSL, dans Perniss, Pfau et Steinbach, 2007 et Zwitserslood, 2012).

¹⁴³ En termes de noms abstraits ou concrets, aucun nom abstrait n'a été relevé dans notre corpus comme antécédent d'un VCL.

De plus, nos données montrent que plus le lien entre la forme du référent et celle du classificateur est opaque, plus les emplois des VCL qui les contiennent semblent contraints quant aux modifications qu'ils peuvent subir (par exemple, les emplois des VCLE:/1^S/, VCLE:/5^S/ et VCLE:/V'/ sont plus contraints pour la réalisation des modifications iconiques, comme la courbure et le pliage des doigts, l'orientation, etc., voir section 5.1.1).

Cette discussion sur l'iconicité (et l'opacité) relative des classificateurs amène la discussion de la variation interlangue des inventaires de classificateurs. Nous avons souligné que les descriptions des classificateurs des langues des signes montrent que ces derniers sont très semblables d'une langue à l'autre (Rathman et Mathur, 2002). Toutefois, les descriptions de plus en plus fines effectuées sur plusieurs langues ainsi que les études comparatives des systèmes de VCL montrent des différences d'une langue à l'autre, entre autres sur la forme et l'inventaire des différents morphèmes classificateurs des langues des signes (Aronoff *et al.*, 2003; Perniss *et al.*, 2007; Sandler et Lillo-Martin, 2006; Zwitserlood, 2012). Si l'iconicité seule était responsable de la forme des classificateurs, alors on pourrait s'attendre à ce que l'inventaire des classificateurs et de leurs emplois dans les langues des signes soit très semblable et peu contraint. Ce n'est toutefois pas le cas. C'est évidemment parmi les classificateurs utilisés dans les VCLE qu'on trouve le plus de variation interlangue. Par exemple, en LSQ comme en ASL, la catégorie des « véhicules » est représentée par la configuration manuelle /V'/, orientée le pouce vers le haut (illustrée à la figure 3.12). En DGS, deux classes de véhicules sont distinguées, soit la classe des véhicules qui ont quatre roues (*automobile, autobus, camion*), représentée par le morphème /B''/ orienté horizontalement et la classe des véhicules qui ont deux roues (*bicyclettes, motos*) sont plutôt représentés par le morphème /B'/, orienté verticalement (Perniss, Pfau et Steinbach, 2007)¹⁴⁴. En ISL, on trouve plusieurs classificateurs pour représenter différents types de véhicules (entre autres la classe « autos » (/B'/ orienté horizontalement), et la classe « vélo, bus et camion » (/B'/orientée verticalement)) (Sandler et Lillo-Martin, 2006). Ces deux morphèmes ont la même forme que ceux décrits plus haut pour la DGS, mais servent à catégoriser les référents « véhicules »

¹⁴⁴ Il est à noter que dans les trois langues (ASL, LSQ et DGS), /B'/ (sans orientation spécifique) est aussi utilisé pour référer à de grande surface verticale, qui comprend les référents tels que table, murs, plancher, etc.

différents. Finalement, en Kata Kolok, CL:/B''/ (orienté horizontalement) est utilisé pour représenter des avions, mais pas d'autres types de véhicules (Perniss, 2007). De plus, en LSQ on réfère à une personne debout à l'aide du CL:/I^S/ qui ne peut référer à des personnes qu'en position debout (index tendu pointant vers le haut)¹⁴⁵. Pour référer à une personne assise ou qui effectue un mouvement avec ses jambes, le CL:/V^S/ est utilisé. En HKSL, le CL:/I'/ est utilisé pour représenter une personne. Ce morphème est beaucoup moins contraint qu'en LSQ : il n'a pas d'orientation spécifique, et peut, dépendant de l'orientation de la main en contexte, renvoyer à une personne assise (petit doigt horizontal), une personne couchée sur le dos (paume de la main vers le haut), sur le côté ou sur le ventre (paume de la main vers le bas) (Tang, 2003, p. 151, dans Meier et Sandler, 2007). De plus, dans les langues des signes asiatiques, les classificateurs marquent le genre (Fisher et Osugi, 2000, pour la NS, dans Perniss *et al.*, 2007). Dans ces systèmes, une configuration manuelle différente est utilisée pour marquer les référents femelles et les référents mâles (pouces vers le haut masculin et petit doigt en l'air femelle). Par ailleurs, certains morphèmes et classes existantes dans certaines langues sont simplement absents dans d'autres. Par exemple, en ASL, il existe un classificateur renvoyant à de « grosses entités en hauteur », représentée par la forme /A'/ (orientée pouce vers le haut). Cette classe réfère à des entités aussi différentes qu'un bâtiment ou une bouteille (Sandler et Lillo-Martin, 2006). En ISL, comme en LSQ, afin de représenter ces référents, différents morphèmes classificateurs devraient être utilisés.

7.1.2 Les mouvements et la pertinence de la proposition de caractérisation des VCL

Notre analyse des mouvements effectuée au chapitre 5 est la première à avoir porté sur les mouvements des VCL de la LSQ et à faire état de leurs différentes composantes impliquées dans les VCL. Nous avons montré que les caractéristiques distinctives du mouvement permettent de distinguer les trois types d'emploi des VCL en contexte discursif. Le tableau 7.2 synthétise la relation entre les types de VCL, le type de perspective à laquelle ils sont prototypiquement liés ainsi que le type de modification spatiale qu'ils peuvent subir.

¹⁴⁵ La même forme est aussi utilisée pour référer à une personne debout en ASL, NGT, DGS et Auslan.

Tableau 7.1 Caractéristiques distinctives des types de VCL.

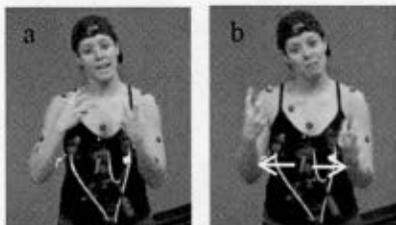
Type de perspective	Type d'emploi de VCL	Type de mouvement primaire	
		Un lieu d'articulation, VCL(loc)	Deux lieux d'articulation et une direction, VCL(mvt)
Protagoniste	VCLP	Manipulation statique d'une entité	Manipulation dynamique d'une entité
Observateur	VCLE	Localisation d'une entité	Mouvement d'une entité
	VCLS	Propriétés visuogéométriques d'une entité	-

Notre analyse des mouvements nous permet de confirmer l'hypothèse de la pertinence de la proposition que nous avons formulée en 3.2.4.3 :

Hypothèse A : Il y a trois types d'emplois de VCL : les VCLE, les VCLP et les VCLS.

De plus, nos données montrent qu'en contexte discursif, plus le VCL porte d'informations telles que le trajet, la manière, la distribution, ou en d'autres mots plus il est « lourd » sémantiquement, plus la distinction catégorielle est évidente. Dans la plupart des cas, la forme du VCL seule a été suffisante pour en déterminer la catégorie (voir par exemple les VCL contenant les CL:/ \bar{S}^c / (en (104)) et CL:/B'/ (en (96)), qui auraient pu être analysés comme des VCLE et des VCLP si ce n'était de la manière et la forme du trajet, qui dans les deux cas, permettent de déterminer qu'il s'agit de VCLE). À l'inverse, les VCL dont la forme du mouvement exprime moins d'informations sont moins marqués pour la catégorie et l'attribution de la catégorie peut alors nécessiter des éléments du contexte (entre autres l'antécédent du VCL, d'autres arguments dans la proposition ou dans le discours, ou encore une indication du type de perspective spatiale). Par exemple, en (192) (reprise de (127)), le CL:/V^S/ est utilisé dans un verbe de localisation déterminant une zone de l'espace (par le mouvement de droite, symétrique des deux mains).

(192)



2M : [...] [VCLE:/V³/(a)](X) [...]
 « [...] une rangée de chaises ici [...]. »

L'interprétation du VCL pourrait aussi bien être un VCLE (« des chaises disposées en rangée ») ou encore VCLS (« un long banc »). Dans cet exemple, c'est l'antécédent (CHAISE, produit dans une proposition antérieure) qui permet de différencier la catégorie (VCLE), et d'accéder à l'interprétation du VCL (« une rangée de chaises »).

Dans notre corpus, la forme du VCL en conjonction avec le contexte nous ont été suffisants pour déterminer le type d'emploi des VCL. Par ailleurs, quoique ce ne soit pas le cas dans le corpus, on pourrait facilement imaginer un contexte dans lequel aucun indice formel ni aucun indice sémantique ou syntaxique ne permettrait de différencier le type d'emploi du VCL (par exemple une proposition seule ne contenant qu'un VCL en guise de réponse dans une conversation), comme dans l'exemple (193).

(193) [VCL?:/ $\bar{5}^c$]/(x-y)
 « La pomme se déplace. / Quelqu'un déplace la pomme. »

Dans cette proposition (jugée grammaticale par nos informateurs), deux interprétations du VCL sont possibles (VCLE : « la pomme se déplace » ou VCLP : « quelqu'un déplace la pomme »). Les deux interprétations de la proposition sont très proches sémantiquement et pourraient toutes deux être acceptables dans un contexte générique. Il semble donc que si le contexte le permet, la distinction catégorielle n'a pas à être marquée.

En plus de cette absence possible de distinction catégorielle entre VCLE(mvt) et VCLP(mvt), on pourrait s'attendre à retrouver le même type de relation entre VCLE (loc) et VCLP(loc) (« une pomme est là » et « une pomme est tenue ici comme ça ») et VCLS(loc) et VCLE(loc) (« un long banc » ou « un ensemble de sièges individuels en rangée »).

7.1.3 Définition du VCL

À la lumière de la discussion présentée dans les sections précédentes, nous définissons les VCL comme des éléments dont la structure est minimalement bipartite, c'est-à-dire qu'elle contient au moins un mouvement primaire (qui définit un lieu d'articulation (VCL(loc)) ou une direction et deux lieux d'articulation (VCL(mvt)), tel que schématisé à la figure 7.1) et un affixe classificateur (une configuration manuelle).

En contexte, la catégorie du VCL (figure 7.1), et du même coup, le type de représentation du classificateur, est déterminé selon les caractéristiques de leur mouvement secondaire (le trajet, la manière, l'orientation, etc.) et du contexte sémantique et syntaxique (la perspective dans laquelle ils sont produits, leur antécédent, etc.).

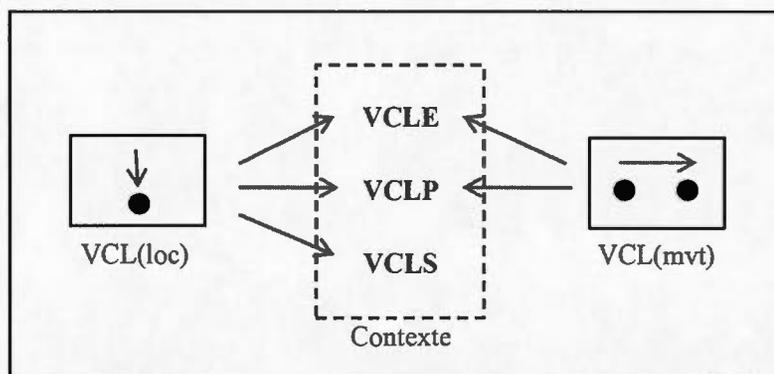


Figure 7.1 Possibilité de réalisation catégorielle des deux types de mouvement primaire.

Par ailleurs, la distinction catégorielle ne se manifeste que si le discours l'impose. La distinction entre VCLE(loc) et VCLP(loc), VCLE(mvt) et VCLP(mvt) ainsi que VCLE(loc) et VCLS(loc) peut ne pas être marquée de quelque façon que ce soit, comme nous l'avons montré.

Cela nous amène à confirmer notre hypothèse de la définition des VCL, posée en 3.2.4.3, que nous reproduisons ici :

Hypothèse B : La structure des VCL est minimalement bipartite : elle contient minimalement un mouvement primaire et un classificateur, acatégoriel,

auxquels s'ajoutent des mouvements secondaires porteurs d'informations telles que le trajet, la manière, l'orientation, etc. La catégorie du VCL est déterminée par les caractéristiques du mouvement en contexte discursif.

Les données analysées montrent que les VCL des trois catégories sont toujours associés à des loci spatiaux pour marquer leur(s) argument(s) locatif(s), minimalement via le moyen de la localisation directe (voir section 5.2.1). L'interprétation des VCL est donc dépendante de l'espace gestuel à tout moment ainsi que du mouvement secondaire. Bien entendu, l'utilisation de l'espace pour le marquage argumental n'est pas spécifique aux VCL; les verbes lexicaux qui marquent leur accord à l'aide de la localisation directe en font aussi usage (verbes souples et semi-rigides). Par contre, ce qui distingue les VCL des verbes lexicaux du point de vue de l'association spatiale est que :

- Ils ne peuvent être produits sans association spatiale;
- Ils peuvent comporter plus d'éléments nécessitant le passage via l'espace gestuel.

Le modèle explicatif de Rathmann et Mathur (2002) (présenté en 2.2.2), rend bien compte de la prise en charge par l'espace gestuel des actions de pointer, mais aussi des autres types de gestes représentationnels, comme ceux qui indiquent la taille ou la forme des objets, ou encore qui montrent une relation spatiale. Dans une telle représentation morphosyntaxique de l'utilisation de l'espace, le comportement des VCL illustre comment le système linguistique permet, à travers l'espace gestuel, l'utilisation des loci fournis par la structure conceptuelle spatio-temporelle. En plus de l'association spatiale impliquée dans le marquage argumental, d'autres utilisations de l'espace faites par les VCL sont interprétées via le module de l'espace gestuel. Celles-ci sont l'assignation de zones ou de trajets orientés, c'est-à-dire dont la forme est interprétée comme une forme en particulier, analogue à celle décrite dans l'espace. Celles-ci sont déterminées par les tracés de mouvements de différents types, soit :

- Le mouvement de distribution;
- La forme du mouvement dans les VCLS, dans laquelle le mouvement définit la forme de l'entité;
- L'espace entre les mains délimité par le redoublement des mains (l'espace entre les mains exprime la taille relative de l'entité);
- Le trajet des VCLE.

Par ailleurs, les formes et les mouvements des articulateurs sont traités par la phonologie. Les éléments des VCL qui empruntent la route phonologique sont donc :

- La configuration manuelle;
- Le mouvement de localisation des VCLE et des VCLP;
- Les mouvements qui expriment le mouvement/déplacement des VCLP;
- Le mouvement en arc qui exprime le trajet neutre des VCLE;
- Le mouvement de manière.

Enfin, du point de vue relationnel, dans les VCL, le signifiant et le signifié sont beaucoup plus proches que dans les verbes lexicaux. Même si ces derniers peuvent comporter une part d'iconicité (ils peuvent aussi être arbitraires), celle-ci est plus conventionnalisée (voir la section sur l'iconicité, 2.1.1). Dans les VCL, le sens ressemble plus aux éléments de la structure conceptuelle. Cela est vrai autant pour les formes des articulateurs, qui empruntent la route phonologique (la forme des articulateurs exprime la forme d'une entité, le mouvement des articulateurs exprime pour le mouvement d'une entité, etc.) que pour les éléments représentationnels, qui empruntent la route gestuelle (les relations dans l'espace expriment les relations des entités, la forme de l'espace exprime la forme d'une entité, etc.). L'iconicité est omniprésente à tous les niveaux dans le système, à des degrés différents, et c'est cette omniprésence qui distingue les VCL des verbes lexicaux.

7.2 Les VCL au sein du système verbal de la LSQ

Dans cette section, nous discutons de la place des trois types de VCL au sein du système verbal de la LSQ. Plus particulièrement, nous répondons à la question à savoir si la classification verbale qui prévaut pour la LSQ (Parisot, 2003) permet de rendre compte du système des VCL.

Nous avons présenté en 3.2.5 la classification verbale proposée pour la LSQ par Parisot (2003), selon laquelle la forme phonologique des verbes de la LSQ contraint la forme du marquage argumental. Rappelons que la classification distingue trois groupes de verbes, sur la base du nombre de modifications manuelles qu'une forme peut subir pour marquer ses arguments (Parisot, 2003, p. 114, reprise de (55)), soit :

- Groupe 1 : Verbes à forme souple : comportent plusieurs constituants structurels manuels modifiables;
- Groupe 2 : Verbes à forme semi-rigide : comportent un seul constituant structurel manuel modifiable;
- Groupe 3 : Verbes à forme rigide : la forme phonologique ne permet pas de modifier aucun constituant structurel manuel.

Les constituants structurels modifiables pour marquer les arguments sont le lieu d'articulation et l'orientation. La classification verbale permet de prédire comment se réalise le marquage argumental manuel simultané. Quand la forme phonologique d'un verbe ne permet pas le marquage argumental simultané, le marquage est alors réalisé à l'aide d'un POINTÉ ou d'un comportement non manuel simultané (tronc ou regard). Les verbes dont la forme est semi-rigide ou rigide utilisent ce dernier moyen.

Il a été proposé, pour la LSQ, que le comportement des VCL ne se distingue pas de celui des verbes lexicaux et qu'ils peuvent se trouver dans les trois classes verbales selon le type de modification phonologique qu'ils peuvent subir afin de marquer leurs arguments (Parisot, 2003). La définition du concept de VCL, comme considérée par Parisot (2003) diffère cependant de la nôtre. À titre d'exemple, elle inclut dans les VCL les verbes formés à partir d'un VCL dans lesquels le sens n'est pas compositionnel, et que nous considérons comme faisant partie du lexique standard (par exemple les verbes lexicaux ASSEOIR, DONNER, MANGER, etc.)¹⁴⁶.

Les possibilités de marquage des trois catégories de verbes lexicaux définis par Parisot (2003) sont schématisées à la figure 7.2 selon 1) qu'ils ont la possibilité de marquer aucun, un ou plusieurs arguments à partir d'une modification de la forme phonologique du verbe (localisation directe et orientation), et 2) la fonction des moyens POINTÉ, regard et tronc (ils marquent l'accord avec un argument ou ils sont redondants et impliqués dans l'expression des relations de saillance des arguments). Les verbes souples (V1) et les verbes rigides (V3) se situent dans les coins opposés du schéma. Les verbes semi-rigides se situent quant à eux au centre et ont les deux possibilités du point de vue des marques POINTÉ, regard et tronc. S'ils marquent un accord avec un argument (partie supérieure), les moyens POINTÉ, tronc et regard

¹⁴⁶ Voir la section 3.2.3 pour la distinction entre les VCL et les verbes lexicaux.

sont alors redondants. S'ils peuvent marquer un accord avec deux arguments (partie inférieure), ils doivent utiliser, en plus de la modification à la forme manuelle simultanée, un des moyens POINTÉ, tronc ou regard pour marquer le second argument.

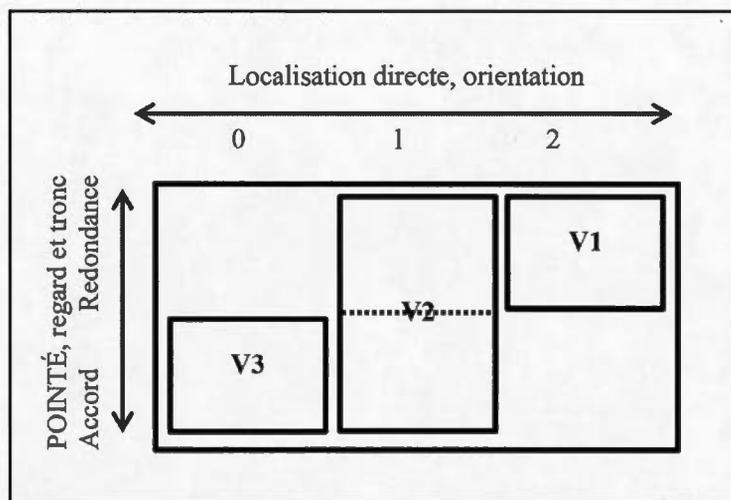


Figure 7.2 Les verbes en fonction des possibilités de marquage offertes par 1) la forme phonologique (localisation directe et orientation) et 2) le contexte morphosyntaxique.

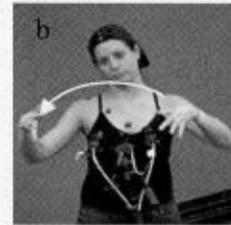
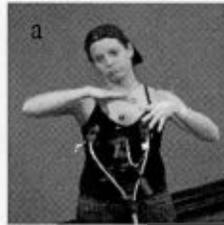
Afin de répondre à la question de l'applicabilité de la classification verbale, nous répondons, à partir des résultats présentés en 5.2, à la question suivante :

- Le marquage spatial argumental des VCL se distingue-t-il de celui des verbes lexicaux de la LSQ?

Rappelons que nous avons fait la prédiction, à l'instar de Parisot (2003), que les VCL utiliseraient les mêmes marques d'accord que les verbes lexicaux ayant une forme similaire. Nous examinons d'abord les VCLS, puis les VCLE et les VCLP.

Du point de vue du marquage spatial, les VCLS sont fort semblables aux verbes lexicaux, et plus particulièrement aux verbes semi-rigides. Tout d'abord, ils marquent un argument à partir de la modification de la structure phonologique du verbe. Toutefois, à la différence des verbes semi-rigides ces verbes marquent toujours l'accord avec un argument locatif et la stratégie utilisée est la localisation directe. Dans l'exemple (194) (reprise de (3)), la localisation directe marque l'argument locatif.

(194)



2M :

VÊTEMENTS(a)

[VCLS:/ $\bar{3}^e$ /(a)](X)

« Le tas de vêtements est là. »

Les VCLE et les VCLP peuvent quant à eux marquer un ou deux arguments locatifs à partir de la modification de la structure phonologique du verbe. Ils peuvent marquer un seul argument locatif, comme le VCLE dans l'exemple (195) et le VCLP dans l'exemple (196)). De ce fait, ils peuvent être comparés aux verbes semi-rigides.

(195)



POMME(a)

[VCLE:/ $\bar{3}^e$ /(a)](x)

[...]

TABLE(bx)(tenue)

« La pomme (sur la table) [...]. »

(196)

3a-[VCLP:/ \bar{B}^o /(b)](x)

CV(b)

3a-[VCLP:/ \bar{B}^o /(b)](x)

« Elle tient un CV. »

Ils peuvent aussi marquer la source et le but du mouvement à partir de la modification de la structure phonologique du verbe, comme le VCLE en (197) et le VCLP en (198). En cela, ils peuvent être comparés aux verbes souples de la LSQ.

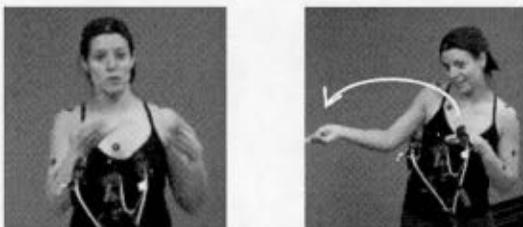
(197)



MD : FEMME(a) 3a-[VCLE:/I^S/(b)](x-y)

« La femme s'avance en marchant. »

(198)



REVUE(a) 3b-[VCLP:/B^c/(a)](y-x)(Ty)

« Il tend une revue (à la fille). »

De plus, les moyens non manuels que sont le regard et le tronc peuvent aussi être utilisés avec les VCL. Toutefois, dans notre corpus, comme les VCL marquent tous l'accord au moyen de la localisation directe, le regard et le tronc portent toujours sur un élément de la structure sémantique déjà marqué par la forme manuelle du VCL. Avec les VCL, les regards et le tronc sont donc toujours utilisés en concomitance avec le marquage du thème/agent et des arguments locatifs, et participent à l'expression de la saillance d'un argument, ce qui appuie l'hypothèse posée précédemment pour la LSQ par Parisot (2003), Parisot *et al.* (2014) et Rinfret (2009).

Du point de vue du marquage argumental, nos résultats ont montré des différences entre les VCL et les verbes lexicaux. Premièrement, comme nous l'avons mentionné dans la section précédente, la localisation directe est toujours employée avec les VCL, et marque toujours un ou deux arguments locatifs. Dans les verbes lexicaux, la forme du verbe peut être produite sans modification à la forme phonologique (comme la forme de base). De plus, un même

moyen d'association spatiale dans un même verbe peut marquer différents arguments de la structure sémantique du verbe (Parisot, 2003). Par exemple, le verbe TRAVAILLER est semi-rigide et a un lieu d'articulation modifiable. Selon le contexte, celui-ci peut être modifié pour marquer l'agent, ou encore le locatif. Deuxièmement, à la différence des verbes lexicaux, les VCL ne peuvent avoir recours au changement d'orientation pour marquer l'accord avec un argument. Cette contrainte s'explique de façon toute simple : dans les VCL, un changement d'orientation de la main exprime nécessairement le changement relatif d'orientation du référent. L'association spatiale via l'orientation n'est donc pas disponible pour les VCL. Troisièmement, nous n'avons relevé dans le corpus aucun POINTÉ qui marque l'accord du VCL avec un argument. À notre avis, l'absence de POINTÉ dans le corpus s'explique par deux principaux facteurs: 1) le marquage des arguments locatifs du VCL est toujours effectué à l'aide de la localisation directe et 2) l'argument agent ou thème du VCL est toujours marqué par le classificateur lui-même. Le classificateur, comme la localisation directe, sont économiques non seulement du point de vue articulatoire, parce qu'ils sont produits simultanément au VCL, mais aussi du point de vue conceptuel, parce qu'ils fournissent directement dans l'espace une représentation iconique de l'entité et des relations locatives. Les caractéristiques distinctives du marquage de l'accord des VCL (soit l'utilisation obligatoire de la localisation directe, l'impossibilité d'utiliser l'orientation et la probable impossibilité de l'utilisation du POINTÉ) découlent donc des possibilités offertes par la modalité visuogestuelle.

Comme nous l'avons fait pour les trois types de verbes lexicaux à la figure 7.2, nous situons à la figure 7.3 les trois groupes de VCL en fonction des possibilités : 1) de ne marquer aucun, un ou plusieurs arguments à partir d'une modification de la forme phonologique du verbe (localisation directe) et 2) la fonction des moyens POINTÉ, regard et tronç (ils marquent l'accord avec un argument ou ils sont redondants et impliqués dans l'expression des relations de saillance des arguments). Le mot POINTÉ est précédé d'un point d'interrogation afin d'exprimer l'incertitude quant à la possibilité de l'utilisation du POINTÉ.

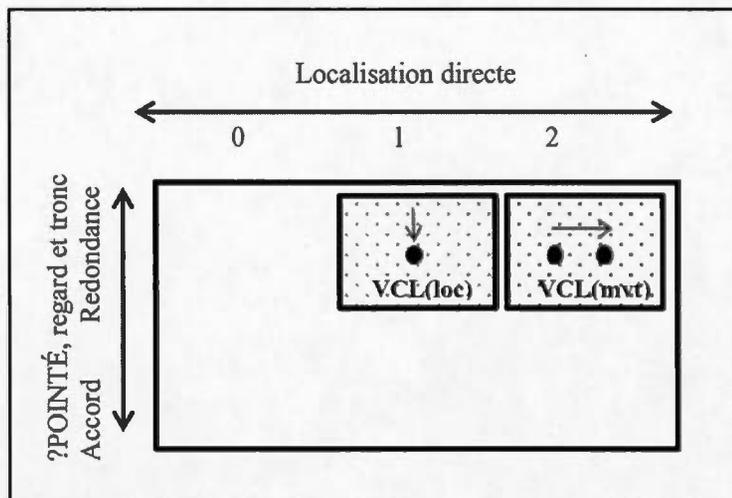


Figure 7.3 Les VCL selon 1) la forme phonologique (localisation directe et orientation) et 2) les autres moyens (POINTÉ, regard, tronc).

Du point de vue de leur forme phonologique et des modifications qui peuvent lui être apportées pour marquer les arguments du verbe, ces résultats nous permettent de confirmer que les VCL peuvent être comparés aux classes verbales 1 (verbes souples) et 2 (verbes semi-rigides). Toutefois, le marquage argumental des VCL de la LSQ se distingue de celui des verbes lexicaux du point de vue des moyens de marquage utilisés.

La relation entre les deux types de verbes (verbes lexicaux et VCL) est schématisée ci-dessous à la figure 7.4.

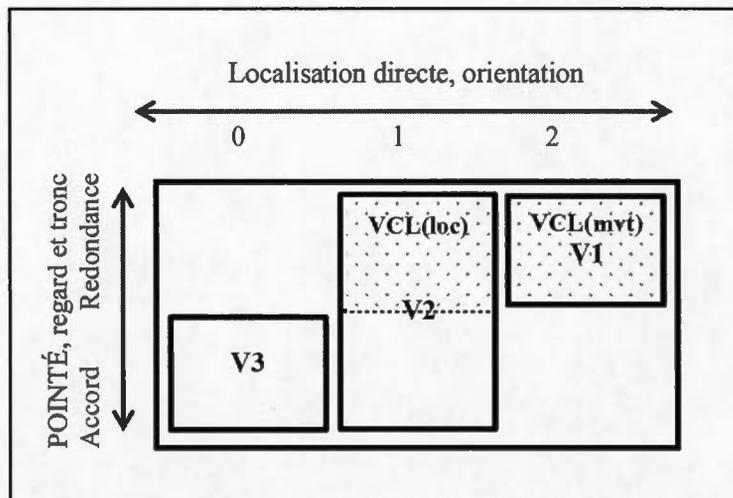


Figure 7.4 Les VCL selon 1) la forme phonologique (localisation directe et orientation) et 2) les autres moyens (POINTÉ, regard, tronc).

Afin de rendre compte des différences dans le marquage argumental entre les verbes lexicaux et les VCL de la LSQ, nous proposons que ces derniers doivent être considérés, au sein du système verbal de la LSQ, comme un sous-système de verbes intégrés ayant des propriétés morphosyntaxiques qui leur sont propres, soit :

- Ils marquent toujours un (VCL(loc)) ou deux arguments (VCL(mvt)) locatifs à l'aide de la localisation directe;
- L'orientation n'est pas une possibilité de marquer leurs arguments;
- Le POINTÉ ne semble pas permettre de marquer un argument du VCL.

7.3 La distribution des VCL en contexte discursif

Dans cette section, nous discutons des aspects de la distribution des VCL en contexte discursif en lien avec le quatrième objectif de la thèse. Plus particulièrement, nous discutons des résultats obtenus pour la distribution des VCL en fonction des signeurs et du type de production (section 7.3.1), de la relation entre le des VCL et son antécédent (section 7.3.2) et finalement, de la structure de la proposition et des constructions verbales qui contiennent des VCL (section 7.3.3).

7.3.1 La distribution des VCL en fonction des signeurs et du type de production

Nous avons mentionné au chapitre 4 que la plupart des travaux sur les VCL sont basés sur la description de productions narratives élicitées à partir de photos, dessins ou encore vidéos et que, étant donné la nature des VCL, les stimuli visuels constituent un moyen d'élicitation qui favorise la production de VCL (Perniss, 2007b; Schembri *et al.*, 2002; Zwitserlood, 2003, entre autres). L'utilisation de ces supports est fort utile pour leur élicitation, en particulier dans le but de faire de la comparaison interlangue, mais elle peut toutefois aussi être problématique parce cela peut biaiser les généralisations (Zwitserlood, 2012). Afin d'une part, de minimiser ce biais, et d'autre part, de vérifier si l'effet est mesurable, nous avons inclus dans notre corpus des productions élicitées sans l'aide de stimuli visuels (questions hypothétiques (D2) et récits d'événements personnels (E)).

Nos résultats montrent que les récits de mouvement et de localisation (D1), issus de la présentation d'une vidéo qui met en scène des personnages qui interagissent et effectuent des actions et manipulent des objets, sont ceux dans lesquels la fréquence relative de VCL est plus élevée. Toutefois, les descriptions de scènes statiques (P) contiennent très peu de VCL. En effet, nous nous attendions à observer une plus grande fréquence relative de VCL dans ces productions, dans lesquelles les objets sont au premier plan. Il semble que ces résultats soient le résultat de la variation dans les moyens d'exprimer la localisation. En effet, il est possible d'exprimer la localisation d'objet par le biais de l'utilisation d'un nom situé dans l'espace à l'aide d'une marque dénuée d'une référence propre, notamment le POINTÉ, le regard, le tronç ou la localisation directe.

Plutôt que d'utiliser des VCLE ou des VCLS pour localiser des objets, les signeurs ont donc utilisé davantage de noms. Cela s'explique probablement par le fait que la description d'une photo ne soit pas propice à la réutilisation de référents. Dans le cadre de cette thèse, nous nous sommes intéressée exclusivement à la distribution des VCL; il serait intéressant de vérifier, dans un plus grand nombre de productions, la distribution des VCL exprimant la localisation des entités en relation avec celle des noms du discours ayant la même fonction. Et plus encore, d'explorer la comparaison de leur distribution dans les productions descriptives (qu'elles soient imbriquées dans le récit narratif ou strictement descriptif) ainsi que dans les productions strictement narratives. En effet, nous proposons l'hypothèse que ce n'est pas tant la description

d'entités qui influence la production des VCL (par exemple d'avoir un contexte spatial précis et complexe à décrire), mais la réutilisation de ce contexte spatial, que ce soit dans l'utilisation de l'espace par les entités (un personnage qui se déplace dans une pièce dans laquelle il y a des objets ou des personnages déjà actualisés dans la description initiale) ou encore le déplacement d'objets. Par ailleurs, il est intéressant de noter que les récits de localisation et de mouvement comportent eux aussi plusieurs noms situés exprimant la localisation d'une entité. Ils se trouvent en particulier dans la première partie du discours des signeurs, dans laquelle ils effectuent une description du contexte physique dans lequel l'histoire prend place. En définitive, nos résultats montrent que si les récits de localisation et de mouvement (D1) obtenus à partir de stimuli vidéos sont ceux qui favorisent le plus la production de VCL, les descriptions de scène statique (P) sont tout autrement. Notre prédiction quant à l'effet des stimuli visuels sur la production des VCL n'est donc qu'en partie vérifiée.

De plus, ajoutons que les productions issues de stimuli qui ne sont pas de nature visuelle (récits hypothétiques (D2) et récits d'expérience personnelle (E)) comportent moins de VCL que ceux qui sont issus de stimuli visuels. De plus, leur production compte proportionnellement plus de VCLE (en particulier dans les récits d'expérience personnelle), qui rapportent un événement de la vie du signeur en lien avec la situation présentée dans le stimulus vidéo. En effet, dans ces productions, la proportion de VCLE est très élevée (81,5 %, voir tableau 6.6), comparativement aux deux autres types de VCL, et on y trouve plus particulièrement des VCLE qui expriment la localisation et le mouvement de personnes (« être debout », « arriver en marchant », « être assis », etc.). Ces résultats s'expliquent par le fait que dans ces productions, les signeurs ont exprimé principalement des situations mettant en scène des personnes qui interagissent entre elles, sans mettre l'accent sur des descriptions physiques spatiales qu'ils décrivent habituellement dans les productions issues de vidéos. En effet, dans ces productions, le contexte physique dans lequel se passent les événements n'est pas décrit par les signeurs. Cela renforce la proposition de l'importance accordée à la description de l'environnement physique dans lequel se déroule le récit ou la scène spatiale est liée au type de stimuli utilisé pour son élicitation.

Les VCLS sont en très faible nombre dans le corpus, mais leur fréquence relative est stable dans tous les types de production et dans les productions de tous les signeurs¹⁴⁷. Nous avons proposé que leur faible fréquence s'explique par le fait qu'ils semblent utilisés avant tout dans des contextes où une propriété de forme d'une entité est particulièrement saillante, et que sa forme et son volume relatifs doivent être exprimés. Nous croyons que si les stimuli avaient comporté des objets difficilement identifiables ou encore aux formes atypiques, les STF auraient été plus fréquemment utilisés. D'ailleurs, Ferrara (2012) a montré que la plupart des VCLS de son corpus sont utilisés en conjonction avec l'épellation, afin d'introduire des entités inconnues des signeurs, ou encore pour lesquelles le signe leur est inconnu. Slobin (2013) n'a pas relevé de VCLS dans son corpus et propose quant à lui que la raison en soit que les objets étaient connus et montrés, donc il n'y avait pas de besoin pour l'utilisation de ce type de description. Cette explication pourrait aussi s'appliquer à nos résultats.

Finalement, notre description des VCL en contexte discursif révèle une certaine variation de la proportion des trois types de VCL produits par les signeurs : un des signeurs se distingue des autres en ce que la production de VCLE est plus importante, et sa production de VCLP l'est moins. Nous avons attribué cette distinction à des choix lexicaux (le choix d'un VCLE vs d'un VCLP). En effet, certains signeurs expriment certains aspects de forme des entités (par exemple une pomme croquée) en exprimant le processus (quelqu'un a croqué une pomme) plutôt qu'en ne décrivant que l'aspect visuogéométrique de l'entité (la pomme n'est plus parfaitement ronde), comme on s'y serait attendu. De plus, dans d'autres contextes, au lieu de représenter la scène telle qu'elle leur est présentée dans la vidéo (les cartes sont sur la table au début de la vidéo) les signeurs représentent aussi le résultat en exprimant le processus (quelqu'un a placé des cartes sur la table). En d'autres mots, nous suggérons que cela s'explique par le fait que les signeurs, afin de décrire la scène statique, resituent les objets dans un contexte événementiel ayant conduit à la disposition illustrée dans les photos. Cette caractéristique explique d'ailleurs la présence de certains VCLP, qui expriment la manipulation de référents, dans la condition sans personnages des récits de mouvement et de localisation (D1).

¹⁴⁷ Il n'y a pas de VCLS dans les récits d'événements personnels, mais nous expliquons ce résultat par la très faible fréquence générale des VCL, couplée au fait que ces productions sont très courtes.

Les choix lexicaux entre VCLE et VLCP peuvent aussi être expliqués par le choix de marquer le point de vue du signeur sur l'événement à décrire. En effet, comme il est discuté à la section 1.1, il est possible de référer à une même entité à l'aide d'un VCLE ou un VLCP. Cela permet, entre autres, d'adopter un point de vue différent sur une situation donnée. La perspective du protagoniste permet de mettre l'accent sur l'interaction entre les personnages (Leeson et Saeed, 2002, dans Perniss, 2007a). De plus, elle permet de représenter les événements et les entités d'un point de vue « égocentrique », celui du protagoniste (Engberg-Pedersen, 1993). La présence de VLCP dans les descriptions de scènes statiques (P) et dans la condition sans personnages des récits de mouvement et de localisation suggère aussi une préférence à décrire la localisation des entités d'un point de vue « incarné », c'est-à-dire du point de vue du processus de l'événement causé par la manipulation d'une entité plutôt que de son résultat.

7.3.2 L'antécédent et la fonction référentielle

Les données du corpus que nous avons analysées (6.3.1) nous permettent de confirmer que l'identification du référent précède généralement l'actualisation du VCL dans le discours. Toutefois, dans certains contextes il peut en être autrement, entre autres pour des raisons d'économie articulatoire, des structures syntaxiques particulières, ou encore parce que le contexte d'énonciation permet l'identification du référent sans ambiguïté. Nos résultats confirment donc que l'antécédent peut aussi suivre le classificateur ou être produit simultanément à lui dans la proposition pour des raisons d'économie articulatoire. Bien entendu, il serait possible de trouver d'autres facteurs pragmatiques ou syntaxiques ayant un effet sur la relation entre le VCL et son antécédent. Notre proposition est descriptive et est valide dans les limites du corpus.

Les résultats présentés en lien avec la fonction référentielle des VCL suggèrent que pour analyser l'apport d'information des VCL, le contexte entier d'énonciation doit être pris en compte. En effet, si le contexte pragmatique le permet, la référence des VCL peut être déduite des connaissances contextuelles ou encore des connaissances du monde partagées par les locuteurs. Le plus souvent, les VCL sont utilisés pour maintenir la référence d'un nom. Par ailleurs, nos résultats montrent qu'ils peuvent aussi exprimer de la nouvelle information quand

le contexte pragmatique le permet, comme l'ont décrit Ferrara (2012), Pizzuto *et al.* (2008) et (Zwitserslood, 2003).

Nos données ont montré que les VCLS, comme les autres types de VCL, peuvent introduire un référent, le plus souvent quand ils sont produits en conjonction avec un nom, mais aussi quand ils sont produits seuls. De plus, ils peuvent aussi réintroduire la référence d'un nom et la maintenir dans le discours. Ces résultats appuient le fait qu'ils doivent être considérés au sein du système des VCL de la LSQ, contrairement à la proposition de (Zwitserslood, 2003) et confirment notre prédiction selon laquelle du point de vue de la fonction référentielle, les VCLS ne se distinguent pas des autres types de VCL.

7.3.3 La structure de la proposition et les constructions à classificateur

Dans notre analyse, nous avons d'abord analysé les propositions qui contenaient un prédicat simple, de type [V(vcl)]. Ensuite, nous nous sommes intéressée à la structure des propositions comprenant un prédicat complexe, de type [V1, V2, etc.]. Rappelons que les propositions de type [V1, V2, etc.] étaient plus nombreuses que les propositions de type [V(vcl)]. Ce résultat est surprenant, si on le compare à celui obtenu par Ferrara (2012), qui a somme toute distingué très peu de propositions de type [V1, V2, etc.], telles que nous les avons définies. Nous reprenons ici les résultats les plus importants de l'analyse de ces deux types de propositions.

Les résultats que nous avons obtenus montrent que, dans les propositions de type [V(vcl)], c'est-à-dire qui ne contiennent qu'un prédicat simple (un verbe), le VCL est produit le plus souvent avec un argument, qui le précède. Le deuxième type de structure le plus souvent produit est un VCL seul. De plus, ces résultats ressemblent beaucoup à ceux obtenus par Ferrara (2012). La relativement forte fréquence des propositions de type [V(vcl)] nous amène à nous demander pour quelles raisons il est possible de ne pas produire d'arguments.

Premièrement, afin de vérifier si la présence d'une structure de représentation corporelle qui marque l'agent du VCL influence le nombre d'arguments lexicalement réalisés, nous avons relevé la cooccurrence de propositions de type [V(vcl)] sans arguments avec des structures de représentation corporelle. Les résultats montrent que les VCLE et les VCLP sont produits en même temps que des structures de représentation corporelle agentive dans respectivement

26,83 % et 73,71 % des cas. Ces proportions sont fort semblables à celles qui ont été décrites à la section 5.2.2.1, pour la cooccurrence générale des structures de représentation corporelle et de VCL. La présence d'une structure de représentation corporelle marquant l'agent du VCL ne permet donc pas d'expliquer le fait que ces VCL soient produits sans arguments.

Deuxièmement, Ferrara (2012, p. 184) a elle aussi rapporté la forte absence d'arguments dans les propositions de type [V(vcl)] de l'Auslan. Elle cite comme argument pour l'absence d'argument sémantique lexical dans ses données les résultats d'une étude de McKee *et al.* (2011, p. 389, dans Ferrara, 2012) portant sur la présence ou de l'absence du sujet en Auslan et NZSL selon laquelle la continuité de référence entre les propositions favorise l'absence de SN sujet. Selon Ferrara, cela pourrait expliquer l'absence d'arguments dans plusieurs énoncés. Cela pourrait être le cas pour nos données aussi, étant donné que plusieurs des productions sont liées à une même histoire (la même vidéo), qui constitue donc une trame narrative sans interruption, comme le serait par exemple une conversation entre plusieurs signeurs.

Troisièmement, comme nous l'avons mentionné à plusieurs reprises dans la thèse, le VCL lui-même exprime une référence à plusieurs entités, en plus d'exprimer les relations qu'elles entretiennent. D'abord, le classificateur, la configuration manuelle, réfère à une entité du discours, qui est l'agent ou le thème du VCL. Ses propriétés iconiques et référentielles lui permettent, si sa référence est actualisée précédemment ou encore partagée par les partenaires conversationnels et que le contexte n'introduit pas d'ambiguïté, de ne pas avoir à réactualiser phonologiquement l'antécédent et de maintenir sa référence dans le discours, comme nous l'avons montré à la section 6.3. De plus, en plus du classificateur, le VCL marque ses arguments locatifs, ainsi que de façon moins fréquente son agent quand celui-ci n'est pas marqué par le classificateur, via le marquage argumental spatial. L'utilisation de l'espace permet de réactualiser la référence de ces arguments, quand le contexte ne crée pas d'ambiguïté. En somme, les référents des arguments des VCL sont conceptuellement accessibles via l'utilisation de l'espace et tendent à être fréquemment réactivés par les VCL par des moyens morphologiques, plutôt que par des éléments lexicaux. Les VCL peuvent donc désigner, donc à eux seuls, un événement complet et ses participants (Sandler et Lillo-Martin, 2006). Il s'agit là d'une autre manifestation très saillante de l'impact de la modalité sur les caractéristiques du système des VCL.

Les propositions de type [V1, V2, etc.] sont le plus souvent des séquences verbales (67,89 %), suivies des constructions simultanées 24,35 %) et finalement des verbes écho (18,08 %). Les séquences verbales de notre corpus sont de deux types, soit elles expriment une série d'actions, ou encore elles expriment différents aspects d'un même événement. Comme elles décrivent des actions, les séries d'actions sont composées de VCLE ou de VCLP. Généralement, les classificateurs présents dans la série sont phonologiquement très semblables, et permettent d'exprimer de façon iconique et très liée une suite d'action d'un même référent. Dans les constructions séquentielles décrivant différents aspects d'un même événement ou d'un même état, les verbes élaborent la représentation dans l'espace de différents aspects de l'événement ou de l'état. Comme cette représentation est séquentielle, les différents aspects de la représentation de l'événement doivent être reconstruits conceptuellement. Ces constructions mettent donc en jeu la simultanéité au niveau conceptuel, que nous avons présentée en 2.1.2.

Les constructions simultanées sont quant à elles de deux types. Elles permettent d'exprimer la localisation et la description physique d'une entité, ou encore deux actions distinctes simultanées d'un même agent. Ces constructions permettent littéralement de construire simultanément la représentation visuelle (ou une partie de la représentation visuelle) d'un événement dans l'espace.

Finalement, nous avons identifié deux types de verbes écho dans le corpus. Dans le premier, les deux VCL ont une forme distincte. La forme du second VCL est modifiée en fonction de l'ajout de répétition, l'ajout d'une main, ou encore la modification du trajet du verbe. Le deuxième VCL ajoute une nuance au sens du premier; il « montre » la façon dont se déroule l'événement. Dans le second, les deux VCL ont une forme identique. Par ailleurs, nous avons montré que les structures composées d'un verbe lexical et d'un verbe écho sont mieux décrites dans deux propositions distinctes, comme une suite de deux propositions.

Finalement, nous avons montré que certaines propositions du corpus sont mieux décrites comme deux propositions produites simultanément, nous les avons nommées propositions de type [ProS1 / ProS2]. Ces propositions simultanées sont reliées sémantiquement et pragmatiquement et entretiennent donc un lien de dépendance. Dans tous les cas, les VCL produits simultanément dans ces structures expriment la localisation de deux entités, l'une par

rapport à l'autre (avec le même poids ou un poids différent), que celles-ci soient en mouvement ou non. Les VCL peuvent partager des arguments dans la proposition (par exemple, un locatif) et doivent avoir le même mouvement, même si l'intensité peut varier. En définitive, nos données confirment que les VCL peuvent se retrouver dans des constructions écho, dans des séquences verbales et dans des propositions simultanées. Par ailleurs, notre analyse permet d'ajouter à ce portrait des propositions complexes simultanées [ProS1 / ProS2].

Le portrait des aspects distributifs des VCL que nous avons dressé dans cette section nous permet de fournir une réponse aux questions de la distribution des VCL en contexte discursif. Par ailleurs, d'un point de vue plus général, il nous permet de mieux comprendre l'organisation des différents niveaux de structure de la LSQ. De plus, ce portrait de la distribution des VCL, en conjonction avec ceux de la structure des VCL (configuration manuelle et mouvement) et du système de marquage argumental des VCL que nous avons effectués dans ce chapitre nous permettent de confirmer notre hypothèse de l'impact de la modalité visuogestuelle sur les la structure des VCL et leur comportement en contexte discursif :

Hypothèse C : Les caractéristiques spécifiques du système des VCL découlent des possibilités iconiques, simultanées et spatiales permises par la modalité visuogestuelle.

En effet, tout au long de ce chapitre, les résultats discutés nous ont permis de montrer comment le système des VCL met à profit les possibilités offertes par la modalité visuogestuelle, que ce soit à travers la forme des VCL, la forme de leur accord, ou encore dans les caractéristiques de leur distribution.

CONCLUSION

L'intérêt de l'étude des VCL de la LSQ réside dans le fait qu'ils constituent un système utilisant le plein potentiel des caractéristiques propres aux langues des signes que sont l'iconicité, la simultanéité, et l'utilisation de l'espace. En effet, ces trois caractéristiques sont toujours présentes dans les manifestations des VCL. La place de ces trois caractéristiques dans le système de la langue fait l'objet d'incessants débats dans la théorie linguistique parce qu'elles remettent en question les frontières décrites de la langue; en d'autres mots, elles posent la question du découpage de ce qui appartient à la langue et ce qui ne lui appartient pas. Il apparaît donc que l'étude des VCL permet d'en connaître davantage sur la prise en compte de ces caractéristiques dans un modèle pour les langues naturelles.

De plus, notre travail sur le système des VCL vient remplir un vide descriptif et explicatif existant dans la description de la LSQ. D'ailleurs, ce vide descriptif est d'autant plus étonnant étant donné la forte fréquence des VCL dans le discours (rappelons qu'ils constituent près de 20% des annotations du corpus), ce qui fait d'eux un objet incontournable afin de posséder une description fidèle des systèmes de la langue.

Notre travail remet en question certaines descriptions effectuées ultérieurement portant sur les VCL, ou encore qui ne les ont pas pris en compte. Par exemple, notre proposition de caractérisation des classificateurs et des VCL a pour effet de limiter la redondance des formes postulées et d'obtenir une description plus adaptée des différents types de VCL. Au niveau morphosyntaxique, les VCL et les verbes lexicaux ont été traités comme un même groupe, homogène, entre autres dans les travaux portant sur l'analyse de l'accord verbal (Parisot, 2003) et sur l'ordre des signes (Bouchard *et al.*, 1999). Notre recherche a permis de faire la distinction entre les VCL et les verbes lexicaux, qui se distinguent du point de vue morphologique, et d'en dégager les similitudes et les différences. À la lumière des résultats obtenus dans cette thèse, nous croyons qu'il est impératif de tenir compte des spécificités des VCL dans les travaux portant sur les verbes de la LSQ.

Par ailleurs, l'intérêt d'opter pour une méthodologie reposant sur une analyse de productions discursives nous a permis de faire ressortir des caractéristiques que les propositions antérieures basées sur des propositions produites hors contexte ne permettaient pas de faire, entre autres en lien avec la relation du classificateur et de son antécédent, et de la structure de la proposition. En effet, la plupart des études effectuées sur l'ordre des langues des signes ont été effectuées à partir d'un contexte de phrases isolées (Bouchard *et al.*, 1999; Kegl, 2004). Ce choix méthodologique a pour avantage d'éviter les problèmes liés à la segmentation du discours, problématique en contexte discursif, et permet un meilleur contrôle des variables linguistiques (par exemple le type de verbe ou la nature des arguments). Toutefois, ces corpus de phrases isolées (donc, produites hors contexte discursif) en langues des signes tendent à être de plus en plus évités (Schembri et Johnston, 2012) et cela constitue une bonne chose. En effet, décontextualiser la proposition a plusieurs effets nocifs, notamment d'inciter les signeurs à produire plus d'arguments phonologiquement réalisés (Rinfret, 2009). En effet, les indices permettant d'interpréter une phrase ne sont pas uniquement d'ordre grammatical, ils relèvent aussi de la pragmatique (Rinfret, 2009). Une phrase isolée, sans contexte pragmatique, requiert des stratégies grammaticales spécifiques pour éviter les ambiguïtés structurales. De plus, il a été montré que, en contexte de discours, les marques manuelles d'accord (Parisot, 2003) et d'actualisation nominale sont plus saillantes et visibles que les marques non manuelles et plus fréquemment utilisées dans les phrases isolées qu'en contexte discursif. L'absence de contexte pragmatique demande donc des stratégies distinctes pour permettre une interprétation juste de la phrase (Parisot et Rinfret, 2009). En contexte discursif, la réactivation des actants par d'autres moyens que la production lexicale (POINTÉ, regard, tronc) est favorisée (Parisot, 2003; Risler, 2000). C'est le cas des propositions en général, mais aussi des propositions à classificateur, comme l'ont montré nos résultats.

Les retombées pratiques de la thèse sont multiples. Premièrement, il existe un besoin criant de matériel pour l'enseignement des langues des signes (dictionnaires, grammaires, exercices), que ce soit pour les enfants ou les adultes. Les besoins en termes de matériel pédagogique s'expliquent par plusieurs facteurs, notamment parce que le matériel existant ne couvre pas tous les aspects de la langue, parce qu'il est imprécis ou manque de clarté, ou encore tout simplement parce que tous les aspects de la langue n'ont pas encore été décrits.

Le système des VCLs de la LSQ est complexe, mais est toutefois présenté comme un système simple, lisse et cohérent. Zwitterlood (2003: 337) témoigne du même aspect pour la NGT : « As I have experienced myself in first interpreting the literature and then in teaching NGT interpreters and teachers, in these materials 'classifiers' are addressed as a coherent phenomenon, which I have found to be very confusing for learners. This is understandable in view of my results. » En effet, le système des VCL est cohérent, mais demande à être ancré dans une explication plus large qu'un simple accord prédéterminé entre un nom et configuration manuelle. Les connaissances fondamentales récemment acquises sur les VCL de la LSQ et d'autres langues des signes, auxquelles participe cette thèse, permettent d'expliquer la variation et les contraintes qui s'imposent dans l'utilisation des VCL, en particulier en contexte discursif. Celles-ci demandent de faire appel à des notions pragmatiques, bien plus complexes que ce que présentent les ouvrages qui y sont consacrés. Notre analyse consiste en une contribution pour le développement de matériel qui permettra de clarifier la nature, la fonction, la forme et les emplois des VCL.

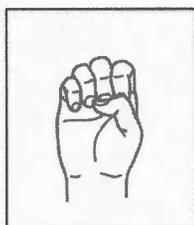
Finalement, les outils tels que la vidéo et les logiciels d'annotation permettent maintenant de grandes avancées. Ils permettent de traiter des corpus de données ayant un volume de plus en plus important de plus en plus rapidement. De plus, l'utilisation de nouvelles techniques, à la fine pointe de la technologie, permet une analyse fine des langues des signes. Dans notre étude, nous avons utilisé un système de capture du mouvement dans les enregistrements (*Cortex*, voir section 4.1.4). Les données ainsi recueillies nous ont été fort utiles afin de visualiser les relations spatiales et les mouvements en trois dimensions. Ces outils nous ont permis d'avoir un meilleur accès à l'information spatiale, plus précise que la simple vidéo traditionnelle en deux dimensions, en particulier pour la visualisation de la trajectoire des mouvements et de l'emplacement des loci dans l'espace autour du signeur. Toutefois, le système de capture de mouvement constitue un outil bien plus puissant permettant des fonctions beaucoup plus complexes que la simple visualisation. Il pourrait être utilisé par exemple pour des mesures de coïncidence spatiale, de vitesse et d'accélération, de décalage des deux mains ou des articulateurs manuels ou non manuels. Ces données permettraient alors un niveau d'analyse encore inégalé dans l'étude des VCL des langues des signes.

ANNEXE A

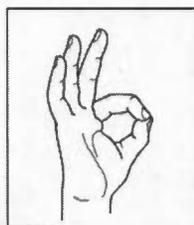
LISTE DES CONFIGURATIONS MANUELLES DE LA LSQ¹⁴⁸

¹⁴⁸ Extrait de Dubuisson, Colette, Lelièvre, Lynda. et Miller, Christopher. (1999). *Grammaire descriptive de la langue des signes québécoise. Tome 1: Le comportement manuel et le comportement non manuel*. Montréal : Université du Québec à Montréal. p. 451 à 455.

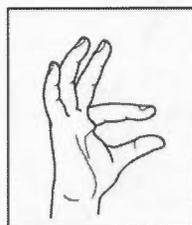
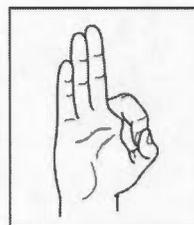
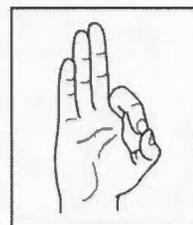
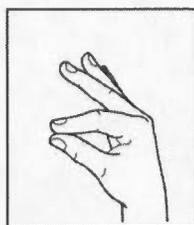
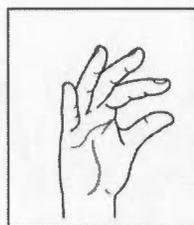
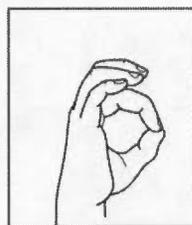
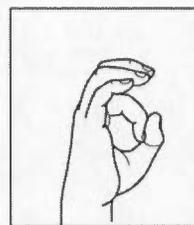
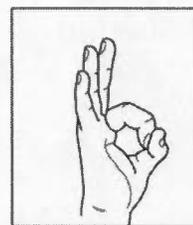
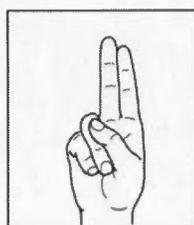
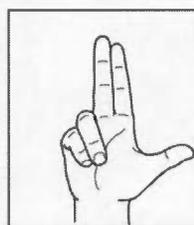




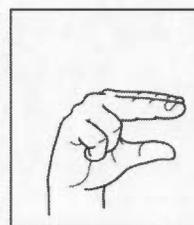
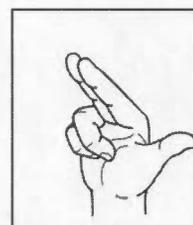
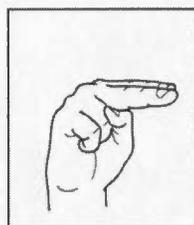
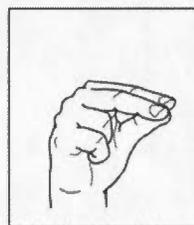
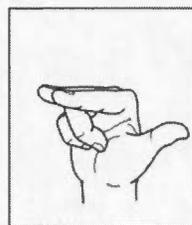
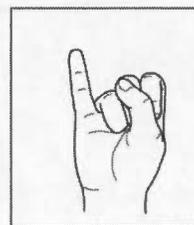
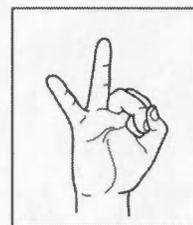
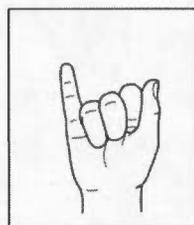
E



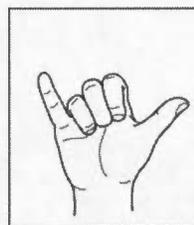
F°

F^cF_B^sF_B^oH^oH^cF̄^oF̄^sF^sH^s

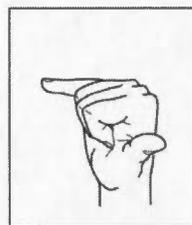
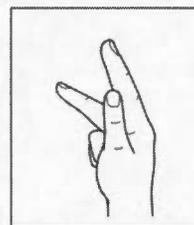
H'

Ĥ^sĤ^cĤ^sH̄^sĤ^oH̄^cI^sI₂^s

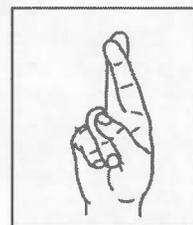
I''

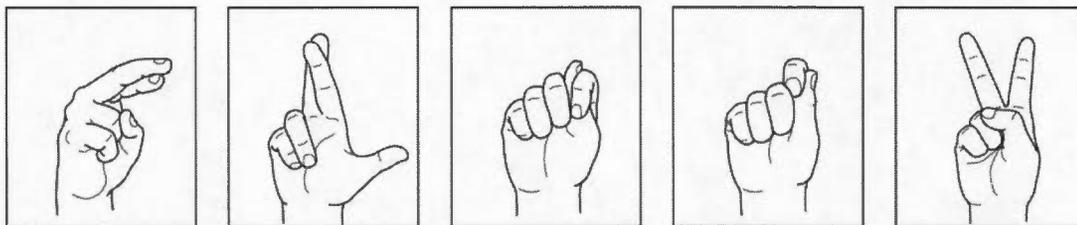


I'

Ī^c

K

R^s



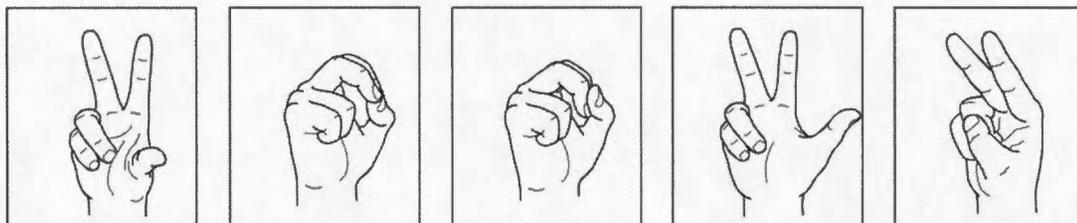
\hat{R}^s

R'

T

T''

V^s



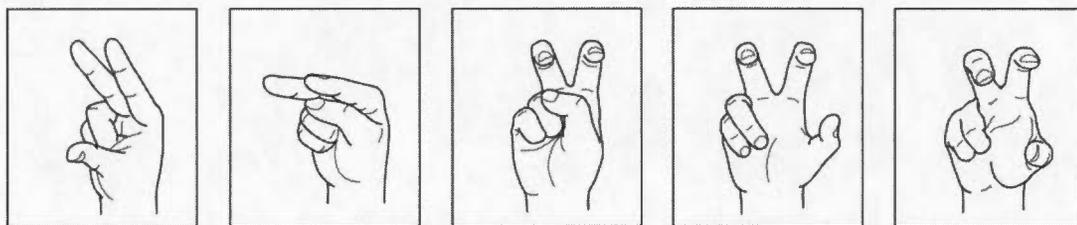
V^c

\ddot{V}^o

\ddot{V}^s

V'

\hat{V}^s



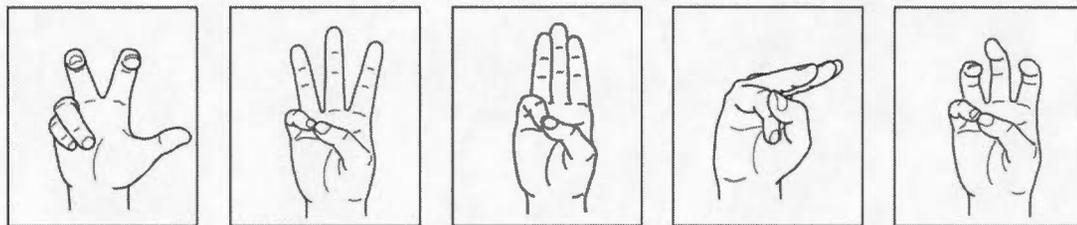
\hat{V}^c

\bar{V}^s

\ddot{V}^s

\ddot{V}^s

\ddot{V}^c



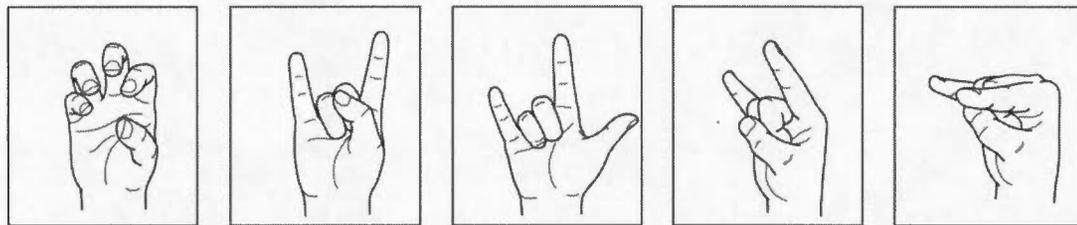
\ddot{V}'

W^o

W_B^s

\bar{W}_B^s

\ddot{W}^o



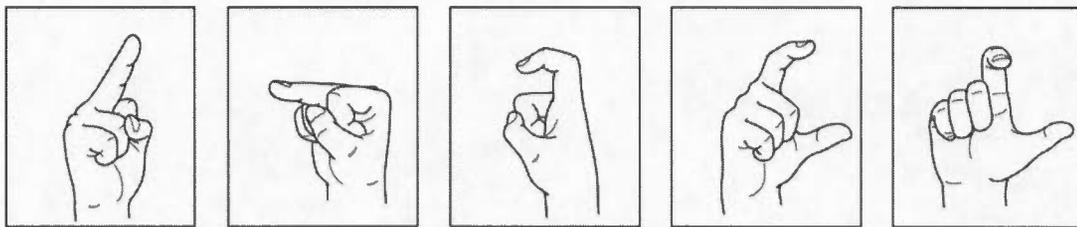
\ddot{W}^c

Ψ^s

Ψ'

$\hat{\Psi}^s$

$\bar{\Psi}^s$



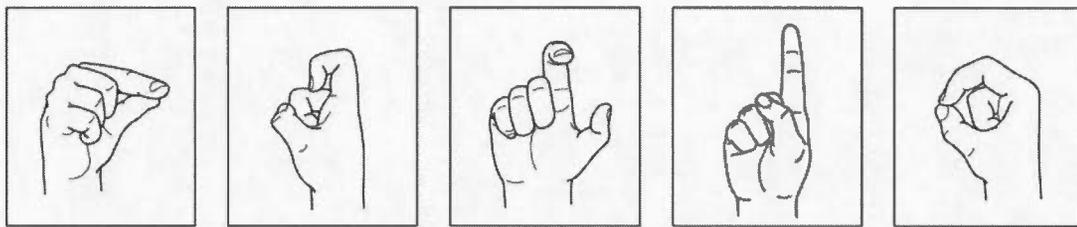
\hat{H}^s

\bar{H}^s

\bar{i}^s

\bar{i}^c

\bar{i}^o



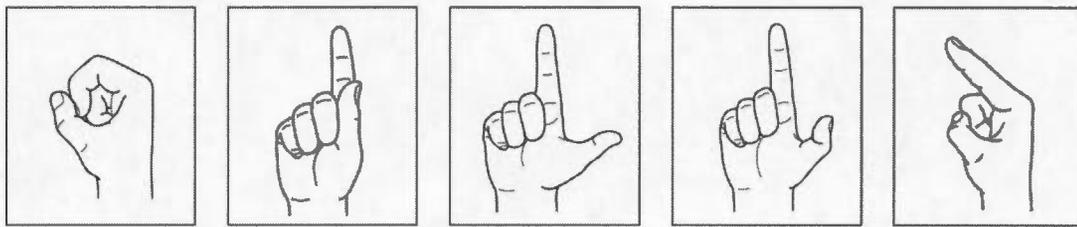
\bar{i}^o

\bar{i}^i

\bar{i}^*

1^s

\bar{i}^o



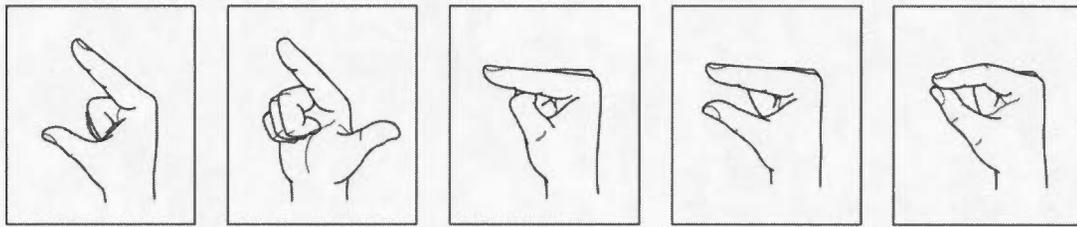
\bar{i}^s

$1''$

$1'$

1^*

\hat{i}^s



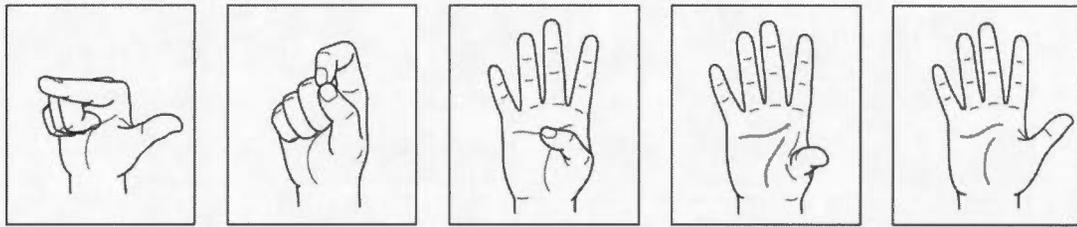
\hat{i}^c

\hat{i}^o

\bar{i}^s

\bar{i}^c

\hat{i}^o



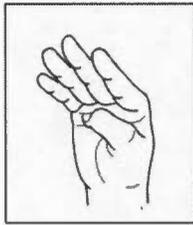
\bar{i}^o

\bar{i}^o

5^s

5^c

5^o



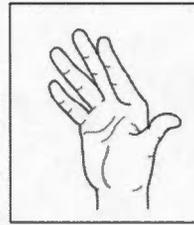
5^s



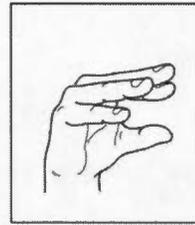
5^c



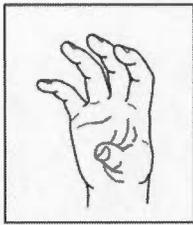
5¹



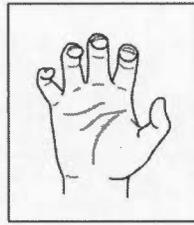
5¹



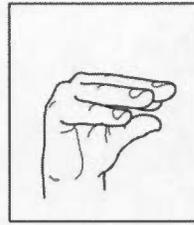
5^c



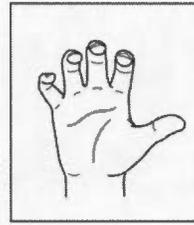
5^c



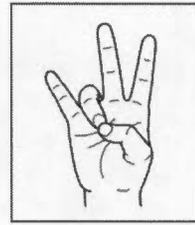
5¹



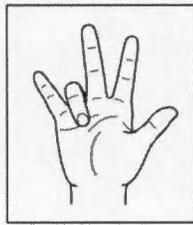
5^{c*}



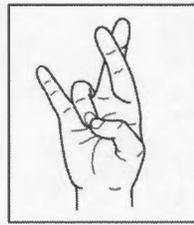
5¹



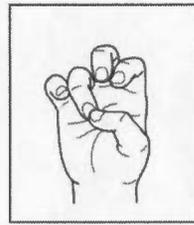
7⁰



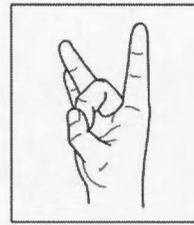
7¹



7^{0R}



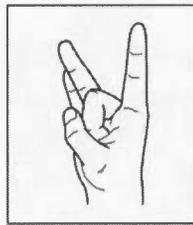
7⁰



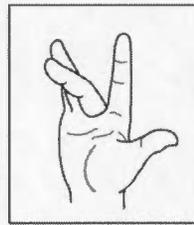
8^s



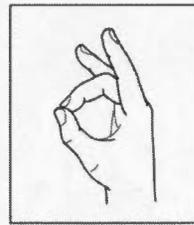
8^c



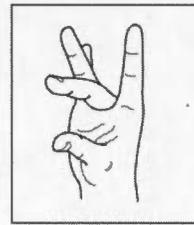
8¹



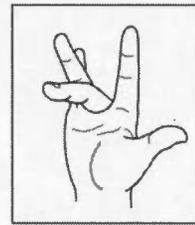
8¹



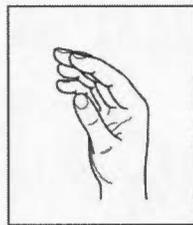
8⁰



8^c



8¹



9

RÉFÉRENCES BIBLIOGRAPHIQUES

- Aarons, D. et Morgan, R. (2003). Classifier predicates and the creation of multiple perspectives in South African Sign Language. *Sign Language Studies*, 3(2), 125-156.
- Adams, K. et Conklin, N. (1973). Toward a theory of natural classification. Actes du colloque Annual Regional Meeting of the Chicago Linguistic Society (p. 1-10).
- Aikhenvald, A. (2000). *Classifiers: A typology of noun categorization devices*. New York : Oxford University Press.
- Allan, K. (1977). Classifiers. *Language*, 53, 285-310.
- Aronoff, M., Meier, I. et Sandler, W. (2005). The paradox of sign language morphology. *Language*, 82(2), 301-344.
- Aronoff, M., Meir, I., Padden, C. et Sandler, W. (2003). Classifier constructions and morphology in two sign languages. Dans Emmorey, K. (dir.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages* (p. 53-84). Mahwah, NJ : Lawrence Erlbaum Associates.
- Bahan, B. (1996). *Non-manual realization of agreement in American Sign Language*. (Thèse de doctorat). Boston University, Boston.
- Barberà, G. (2012). *The meaning of space in Catalan Sign Language (LSC). Reference, specificity and structure in signed discourse*. (Thèse de doctorat). Universitat Pompeu Fabra, Barcelone.

- Battison, R. (1978). *Lexical borrowing in American Language*. Silver Spring : Linstok Press.
- Benedicto, E. et Brentari, D. (2004). Where did all the arguments go?: Argument-changing properties of classifiers in ASL. *Natural Language & Linguistic Theory*, 22(4), 743-810.
- Bergeron, L.-F. (2004). *Pertinence d'un système d'écriture pour la LSQ*. (Mémoire de maîtrise). Université du Québec à Montréal, Montréal.
- Blondel, M., Boutora, L., Parisot, A.-M., Limousin, F., Meier, R., Rinfret, J. et Voghel, A. (2009). *Inventaire et mesures du marquage spatial dans la grammaire des langues des signes*. Communication présentée dans le cadre du Colloque international sur les langues des signes (CILS). Namur, Belgique.
- Bouchard, D. (1996). Sign languages and language universals: The status of order and position in grammar. *Sign Language Studies*, 91, 101-160.
- Bouchard, D. (2002). *Adjectives, number and interfaces: Why languages vary*. Oxford : Elsevier.
- Bouchard, D. (2013). *The nature and origin of language*. (Vol. 18). Oxford : Oxford University Press.
- Bouchard, D. et Dubuisson, C. (1995). Grammar, order and position of wh-signs in Quebec Sign Language. *Sign language studies*, 87, 99-139.
- Bouchard, D., Dubuisson, C., Lelièvre, L. et Poulin, C. (1999). Les facteurs articulatoires qui déterminent l'ordre des signes en langue des signes québécoise (LSQ). Actes du colloque de l'Association canadienne de linguistique (ACL) (p. 63-74).

- Bouchard, D., Dubuisson, C. et Parisot, A.-M. (2005). Categories in Langue des Signes Québécoise: Reflexions on categorization across modalities. Dans Cohen, H. et Lefebvre, C. (dir.), *Categorization in cognitive sciences* (p. 381-399). New York : Elsevier.
- Brennan, M. (1990). *Word formation in British Sign Language*. Stockholm : University of Stockholm Presse.
- Brennan, M. (1992). The visual world of BSL: An introduction. Dans Brien, D. (dir.), *Dictionary of British Sign Language/English* (p. 1-133). London : Faber & Faber.
- Brentari, D. (1998). *A prosodic Model of Sign Language Phonology*. Cambridge : The MIT Press.
- Coerts, J. (1994). Constituent order in Sign Language of the Netherlands and the functions of orientations. Dans Bergman, B., Brennan, M. et Ahlgren, I. (dir.), *Perspectives on sign language structure. Papers from The Fifth International Symposium on Sign Language Research* (p. 69-88). Durham : ISLA.
- Cogill-Koez, D. (2000). A model of signed language 'classifier predicates' as templated visual representation. *Sign Language & Linguistics*, 3(2), 209-236.
- Collins-Ahlgren, M. (1990). Word Formation Processes in New Zealand Sign Language. Dans Fisher et Siple (dir.), *Theoretical Issues in Sign Language Research: Linguistics* (Vol. 1, p. 179-212). Chicago : The University of Chicago Press.
- Cormier, K. et Smith, S. (2011). Defining and annotating constructed action, constructed dialogue and role shift. 3rd Annual Meeting of the German Linguistic Society, Workshop on Sign Language Discourse. Université de Gottingen, Allemagne

- Crasborn, O. (2001). *Phonetic implementation of phonological categories in Sign Language of the Netherlands*. (Thèse de doctorat). Leiden University, LOT.
- Crasborn, O. (2008). How to recognise a sentence when you see one. *Sign language & linguistics*, 10(2), 103-111.
- Crasborn, O. et Sloetjes, H. (2008). Enhanced ELAN functionality for sign language corpora. Actes, 6th International Conference on Language Resources and Evaluation (LREC 2008)/3rd Workshop on the Representation and Processing of Sign Languages: Construction and Exploitation of Sign Language Corpora (p. 39-43). Marrakesh
- Croft, W. (1994). Semantic universals in classifier systems. *Word*, 45(2), 145-171.
- Croft, W. (2003). *Typology and Universals*. Cambridge : Cambridge University Press.
- Cuxac, C. (1999). French Sign Language: Proposition of a structural explanation by iconicity. Dans Braffort, A., Gibet, S., Richardson, J. et Teil, D. (dir.), *Gesture-based communication in human-computer interaction* (p. 165-184). New York : Springer.
- Cuxac, C. et Sallandre, M. (2007). Iconicity and arbitrariness in French Sign Language: Highly iconic structures, degenerated iconicity and diagrammatic iconicity. *Empirical approaches to language typology*, 36, 13-34.
- de Quadros, R.M. et Lillo-Martin, D. (2010). Clause structure. Dans Brentari, D. (dir.), *Sign languages: A Cambridge language survey*. (p. 225-251).
- de Saussure, F. (1916). *Cours de linguistique générale*. Paris : Payot.
- Deling, Y. [réalisateur] (1993). *La parole en mains*. [série d'émissions] Montréal : Vidéotron Montréal.

- DeMatteo, A. (1977). Visual imagery and visual analogues in American Sign Language. Dans Friedman, L. A. (dir.), *On the Other Hand. New Perspectives on American Sign Language* (p. 109-137). New York : Academic Press.
- Denny, J. (1976). What are noun classifiers good for? *Chicago Linguistics Society*, 12, 122-132.
- Dixon, R. (1982). Nominal classification. Dans *Where have all the adjectives gone* (157-233). Berlin : Mouton.
- Dryer, M. (1997). Are grammatical relations universal. Dans Bybee, J., Haiman, J. et Thompson, S. A. (dir.), *Essays on language function and language type. Amsterdam: Benjamins* (115-143). Philadelphie : John Benjamins.
- Dubuisson, C. et Bouchard, D. (dir.). (1996). *La glose dans la transcription et l'analyse des langues signées. Spécificités de la recherche linguistique sur les langues signées.* Montréal : Cahiers de l'Association canadienne francophone pour le savoir (Acfas).
- Dubuisson, C., Lelièvre, L., Lelièvre, M., Machabée, D. et Miller, C. (1996). *Grammaire descriptive de la LSQ. Tome 2: Le lexique.* Montréal : Université du Québec à Montréal.
- Dubuisson, C., Lelièvre, L. et Parisot, A.-M. (2000). Utilisation morphosyntaxique de l'espace dans des discours narratifs en langue des signes québécoise. Actes du colloque de l'Association canadienne de linguistique (ACL) (p. 85-96). Edmonton
- Dubuisson, C. et Nadeau, M. (1993). *Études sur la langue des signes québécoise.* Montréal : Les Presses de l'Université de Montréal.

- Dubuisson, C., Vercaigne-Ménard, A., Pinsonneault, D. et Desouvrey, L. (1992). L'oralisation en langue des signes québécoise. *Revue de l'Association canadienne de linguistique appliquée (ACLA)*, 14(2), 95-106.
- Dudis, P.G. (2004). *Depiction of events in ASL: Conceptual integration of temporal components*. (Thèse de doctorat). University of California, Berkeley.
- Emmorey, K. (1996). The confluence of space and language in signed language. Dans Bloom, P., Peterson, M. A., Nadel, L. et Garrett, M. F. (dir.), *Language and Space*. Cambridge : The MIT Press.
- Emmorey, K. (2002a). The effects of modality on spatial language: How signers and speakers talk about space. Dans Meier, R. P., Cormier, K. et Quinto-Pozos, D. (dir.), *Modality and structure in signed and spoken languages* (p. 405-441).
- Emmorey, K. (2002b). *Language, cognition, and the brain: insights from sign language research*. Mahwah, New Jersey : Lawrence Erlbaum Associates.
- Emmorey, K. (2002c). The Structure of ASL: Linguistic universals and modality effects. Dans *Language, cognition and the brain* (p. 13-73) : Lawrence Erlbaum Associates.
- Emmorey, K. et Herzig, M. (2003). Categorical versus gradient properties of classifier constructions in ASL. Dans Emmorey, K. (dir.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages* (p. 221-246). Mahwah, NJ : Lawrence Erlbaum Associates.
- Emmorey, K., Tversky, B. et Taylor, H. (2001). Using space to describe space: Perspective in speech, sign, and gesture. *Spatial Cognition and Computation*, 2, 157-180.
- Engberg-Pedersen, E. (1993). *Space in Danish Sign Language. The semantics of morphosyntax of the use of space in a visual language*. (Vol. 19). Hamburg : Signum Press.

- Engberg-Pedersen, E. (2002a). Gestures in signing: The presentation gesture in Danish Sign Language. *Progress in sign language research: In honor of Siegmund Prillwitz*, 143-162.
- Engberg-Pedersen, E. (2002b). Grammatical relations in Danish Sign Language: topic and subject. *Mimesis, sign, and the evolution of language*, 3, 5-40.
- Engberg-Pedersen, E. (2003). From pointing to reference and predication: Pointing signs, eyegaze, and head and body orientation in Danish Sign Language. Dans Kita, S. (dir.), *Pointing. Where Language, Culture and Cognition Meet* (p. 269-292). Mahwah (NJ) : Lawrence Erlbaum Associates.
- Fenlon, J. (2010). *Seeing sentence boundaries: The production and perception of visual markers signalling boundaries in signed languages*. (Thèse de doctorat). University College London, Londres.
- Ferrara, L. (2012). *The grammar of depiction: Exploring gesture and language in Australian Sign Language (Auslan)*. (Thèse de doctorat). Macquarie University, Sydney.
- Fischer, S. et Janis, W. (1990). Verb sandwiches in American Sign Language. Dans Prillwitz, S. et Vollhaber, T. (dir.), *Current trends in European Sign Language Research* (p. 279-293). Hamburg : Signum Press.
- Friedman, L.A. (1976). The manifestation of subject, object and topic in the American Sign Language. Dans Li, C. (dir.), *Subject and topic* (p. 125-148). New York : Academic Press.
- Frishberg, N. (1975). Arbitrariness and iconicity: Historical change in American Sign Language. *Language*, 51, 676-710.

- Garcia, B. et Sallandre, M.-A. (2014). Reference resolution in French Sign Language. *Crosslinguistic studies on Noun Phrase structure and reference*, 316-364.
- Greenberg, J. (1963). Some universals of grammar with particular reference to the order of meaningful elements. *Universals of language*, 2, 73-113.
- Greenberg, J. (1972). Numeral classifiers and substantival number: Problems in the genesis of a linguistic type. . *Working Papers on Language Universals*, 9.
- Grinevald, C. (1999). Typologie des systèmes de classification nominale. *Faits de langues*, 7(14), 101-122.
- Grinevald, C. (2000). A morphosyntactic typology of classifiers. Dans Senft, G. (dir.), *Systems of nominal classification*. Cambridge : Cambridge University Press.
- Grinevald, C. (2002). Making sense of nominal classification systems. *New reflections on grammaticalization*, 49, 260-275.
- Grinevald, C. (2003). Classifier systems in the context of typology. Dans Emmorey, K. (dir.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages* (p. 91-109). Mahwah, NJ : Lawrence Erlbaum Associates.
- Grinevald, C. (2007). The linguistic categorization of spatial entities. Dans Aurnague, M., Hickmann, M. et Vieu, L. (dir.), *The categorization of spatial entities in language and cognition* (93-121). Philadelphie : John Benjamins.
- Groupe de recherche sur la LSQ et le bilinguisme sourd. (2003). *Banque visuelle des signes de la LSQ*. Université du Québec à Montréal. Montréal.

- Haug, T. (2005). Review of sign language assessment instruments. *Sign Language & Linguistics*, 8, 61-98.
- Hilzenauer, M. et Skant, A. (2001). Klassifikation in Gebärdensprachen. Dans Leuninger, H. et Wempe, K. (dir.), *Gebärdensprachlinguistik 2000. Theorie und Anwendung* (p. 91-112). Hamburg : Signum.
- Hodge, G. (2013). *Patterns from a signed language corpus: clause-like units in Auslan (Australian sign language)*. (Thèse de doctorat). Macquarie University, Sydney, Australie.
- Hodge, G., Ferrara, L. et Johnston, T. (2011). Using prosody and grammar to describe natural discourse in AUSLAN. 33rd Annual Meeting of the German Linguistic Society, University of Gottingen, Germany.
- Hodge, G. et Johnston, T. (2014). Points, depictions, gestures and enactment: Partly lexical and non-lexical signs as core elements of single clause-like units in Auslan (Australian sign language). *Australian Journal of Linguistics*, 34(2).
- Jackendoff, R. (1987). *Consciousness and the computational mind*. Cambridge, MA : The MIT Press.
- Jackendoff, R. (1992). *Languages of the mind*. Cambridge, MA : The MIT Press.
- Jackendoff, R. (1997). *The architecture of the language faculty*. Cambridge, MA : The MIT Press.
- Jantunen, T. (2008). Fixed and free: Order of the verbal predicate and its core arguments in declarative transitive clauses in Finnish Sign Language. *SKY Journal of Linguistics*, 21, 83-123.

- Johnston, T. (1996). Function and medium in the forms of linguistic expression found in a sign language. *International review of sign linguistics*, 1(1), 57-94.
- Johnston, T. (2001). Nouns and verbs in Australian Sign Language: An open and shut case? *Journal of Deaf Studies and Deaf Education*., 6(4), 235-257.
- Johnston, T. (2010). From archive to corpus: transcription and annotation in the creation of signed language corpora. *International Journal of Corpus Linguistics*, 15(1), 106-131.
- Johnston, T. (2012). Lexical frequency in sign languages. *Journal of Deaf Studies and Deaf Education* 17(2), 163-193.
- Johnston, T. (2014, dernières modifications juin) *Auslan corpus annotation guidelines*. Macquarie University. Disponible en ligne : <http://www.auslan.org.au/about/annotations/>.
- Johnston, T. et Schembri, A. (2007). *Australian Sign Language (AUSLAN): An introduction to sign language linguistics*. Cambridge : Cambridge University Press.
- Johnston, T., Vermeerbergen, M., Schembri, A. et Leeson, L. (2007). Real data are messy: Considering cross-linguistic analysis of constituent ordering in Australian Sign Language (Auslan), Vlaamse Gebarentaal (VGT) and Irish Sign Language (ISL) Dans Perniss, P., Pfau, R. et Steinbach, M. (dir.), *Visible Variation: Cross-Linguistic Studies on Sign Language Structure*. Berlin: Mouton de Gruyter. (p. 163-205).
- Kendon, A. (2004). *Gesture. Visible action as utterance*. Cambridge : Cambridge University Press.
- Kimmelman, V. (2012). Word order in Russian Sign Language. *Sign Language Studies*, 12(3), 414-445.

- Klima, E. et Bellugi, U. (1979). *The signs of language*. Cambridge (MA) : Harvard University Press.
- Labov, W. (1972). *Sociolinguistic patterns*. (Vol. 4). Philadelphie : University of Pennsylvania Press.
- Lajeunesse, L. (2001). *Description des classificateurs de la LSQ appliquée à une étude de cas: la sélection de la configuration manuelle en fonction du référent chez 15 enfants sourds*. (Mémoire de maîtrise). Université du Québec à Montréal, Montréal.
- Lelièvre, L., Voghel, A., Parisot, A.-M., Pilarski, A. et Rinfret, J. (2009). *Méthode d'analyse de la variation du marquage spatial en ASL, LSF et LSQ*. Communication présentée dans le cadre du Colloque International de réadaptation sur la surdité, la surdicécité et les troubles du langage et de l'audition. IRD, Montréal.
- Liddell, S.K. (1980). *American sign language syntax*. (Vol. 52) : Mouton de Gruyter.
- Liddell, S.K. (1990). Four functions of a locus: Reexamining the structure of space in ASL. Dans Lucas, C. (dir.), *Sign language research. Theoretical issues* (p. 176-198). Washington : Gallaudet University Press.
- Liddell, S.K. (1995). Real, surrogate, and token space: Grammatical Consequences in ASL. Dans Emmorey, K. et Reilly, J. (dir.), *Language, Gesture, and Space* (p. 19-41). Hillsdale, NJ : Lawrence Erlbaum Associates.
- Liddell, S.K. (2000a). Blended spaces and deixis in sign language discourse. Dans McNeill, D. (dir.), *Language and gesture* (p. 331-357). Cambridge : Cambridge University Press.
- Liddell, S.K. (2000b). Indicating Verbs and Pronouns: Pointing Away from Agreement. Dans Emmorey, K. et Lan, H. (dir.), *The Signs of Language Revisited* (p. 303-320). Mahwah (NJ) : Lawrence Erlbaum Associates.

- Liddell, S.K. (2003a). *Grammar, gesture, and meaning in American Sign Language*. Cambridge : Cambridge University Press.
- Liddell, S.K. (2003b). Sources of meaning in ASL classifier predicates. Dans Emmorey, K. (dir.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages* (p. 199-220). Mahwah, NJ : Lawrence Erlbaum Associates.
- Liddell, S.K. et Johnson, R. (1987). An analysis of spatial-locative predicates in American Sign Language. Colloque Fourth International Symposium on Sign Language Research (p. 19). Lappeenranta, Finlande
- Liddell, S.K. et Johnson, R. (1989). American Sign Language: The phonological base. *Sign Language Studies*, 18, 195-277.
- Lillo-Martin, D. et Klima, E. (1990). Pointing out differences: ASL pronouns in syntactic theory. Dans Fisher, S. D. et Siple, P. (dir.), *Theoretical issues in sign language research* (p. 191-210). Chicago : University of Chicago Press.
- Lucy, J. (2000). Systems of nominal classification: A concluding discussion. Dans Senft, G. (dir.), *Systems of nominal classification* (326-341). Cambridge : Cambridge University Press.
- Luna, S. (2016). *Variations en langue des signes québécoise en contexte discursif chez les aînés sourds*. (Mémoire de maîtrise). Université du Québec à Montréal, Montréal.
- Luna, S. et Parisot, A.-M. (2016). Méthodes d'enseignement institutionnelles québécoises: Effets sur la production d'oralisations en LSQ chez les aînés sourds. *Glottopol [en ligne]*(27), 112-129.
- MacDonald, B. (1982). *Aspects of the American Sign Language predicate system*.

- Mandel, M. (1977). Iconic devices in American Sign Language. *On the other hand: New perspectives on American Sign Language*, 57-107.
- Massone, M. et Curiel, M. (2004). Sign order in Argentine Sign Language. *Sign Language Studies*, 5(1), 63-93.
- Mathur, G. et Rathmann, C. (2010). Two types of nonconcatenative morphology in signed languages. Dans Gaurav, M. et Napoli, D. J. (dir.), *Deaf around the world: the impact of language* (54-82). Oxford : Oxford University Press.
- Matsuoka, K. (1997). Verb raising in American Sign Language. *Lingua*, 103, 127-149.
- Mayer, M. (1969). *Frog, where are you?* New York : Dial Press.
- Meier, R. (1990). Person deixis in American Sign Language. Dans Fischer, S. D. et Siple, P. (dir.), *Theoretical issues in sign language research* (p. 175-190). Chicago : University of Chicago Press.
- Meier, R. (2002). Why different, why the same? Explaining effects and non-effects of modality upon linguistic structure in sign and speech. Dans Meier, R. P., Cormier, K. et Quinto-Pozos, D. (dir.), *Modality and structure in signed and spoken languages* (p. 1-25). Cambridge : Cambridge University Press.
- Meier, R., Cormier, K. et Quinto-Pozos, D. (2002). *Modality and structure of signed and spoken languages*. Cambridge : Cambridge University Press.
- Meillet, A. (1949). *Caractères généraux des langues germaniques*. Paris : Hachette.

- Meir, I. et Sandler, W. (2008). *A language in space: The story of Israeli Sign Language*. New York : Lawrence Erlbaum Associates.
- Metzger, M. (1995). Constructed dialogue and constructed action in American Sign Language. *Sociolinguistics in Deaf communities*, 255-271.
- Miller, C. (1994). Simultaneous constructions in Quebec Sign Language. Dans Brennan, M. et Turner, T. G. (dir.), *Word-order issues in sign language. Working papers* (p. 89-112) : The International Sign Linguistics Association (ISLA).
- Miller, C. et Dubuisson, C. (1992). Les encodages parallèles : un procédé exclusif aux langues signées. *Protée - Théories pratiques et sémiotiques*, 20(2), 11-22.
- Morford, J. et MacFarlane, J. (2003). Frequency characteristics of American Sign Language. *Sign Language Studies*, 3(2), 213-225.
- Morgan, G. et Woll, B. (2003). The development of reference switching encoded through body classifiers in British Sign Language. Dans Emmorey, K. (dir.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages* (p. 297-310). Mahwah, NJ : Lawrence Erlbaum Associates.
- Neidle, C., Kegl, J., MacLaughlin, D., Bahan, B. et Lee, R. (2000). *The syntax of American Sign Language: Functional categories and hierarchical structure*. Cambridge : The MIT Press.
- Nespor, M. et Sandler, W. (1999). Prosody in Israeli Sign Language. *Language and Speech*, 42(2-3), 143-176.
- Nicodemus, B. (2007). *The use of prosodic markers to indicate utterance boundaries in American Sign Language interpretation*. (Thèse de doctorat). University of New Mexico, New Mexico.

- Ormel, E. et Crasborn, O. (2012). Prosodic correlates of sentences in signed languages: A literature review and suggestions for new types of studies. . *Sign Language Studies*, 12(2), 279-315.
- Ozyurek, A., Zwitserlood, I. et Perniss, P. (2010). Locative expressions in signed languages: A view from Turkish Sign Language (TID). *Linguistics*, 48 (5), 1111-1145.
- Padden, C. (1988). *Interaction of morphology and syntax in American Sign Language*. New York : Garland Publishing
- Padden, C. (1990). The relation between space and grammar in ASL verb morphology. *Sign language research: Theoretical issues*, 118-132.
- Parisot, A.-M. (2003). *Accord et cliticisation: l'accord des verbes à forme rigide en langue des signes québécoise (LSQ)*. (Thèse de doctorat). Université du Québec à Montréal, Montréal.
- Parisot, A.-M. et Bouchard, D. (2009). Number agreement in a sign language. Dans Manghyu (dir.). Actes, 18th International Congress of Linguistics (CIL 18). Séoul
- Parisot, A.-M., Bouchard, D., Bourbonnais, D., Lelièvre, L., Ménard, L. et Rinfret, J. (2004). *L'ordre des signes et l'économie articulatoire: bouger moins pour signer LSQ*. Communication présentée dans le cadre du Colloque Surdité et société: l'interdisciplinarité en réadaptation et en éducation, 72e Congrès de l'Association canadienne francophone pour le savoir (Acfas). Montréal: Université du Québec   Montréal.
- Parisot, A.-M., Pilarski, A., Richer-Lemay, L., Rinfret, J. et Voghel, A. (2008). *Description de la variation du marquage spatial en langue des signes québécoise (LSQ)*. Communication présentée dans le cadre du 76e congrès de l'Association canadienne francophone pour le savoir (Acfas). Québec.

- Parisot, A.-M. et Rinfret, J. (2008). Description des formes de l'assignation spatiale en langue des signes québécoise. Dans Berthonneau, A.-M., Dal, G. et Risler, A. (dir.), *Syntaxe, interprétation, lexique des langues signées. Actes du colloque de Villeneuve d'Ascq (1-2 juin 2006)* (91-101). Lille : Université de Lille 3.
- Parisot, A.-M. et Rinfret, J. (2009). *Analyse statistique de la variation dans l'utilisation de quatre marques d'association spatiale en langue des signes québécoise*. Communication présentée dans le cadre du Colloque International Du geste au signe, le pointage dans les langues orales et signées. Université de Lille.
- Parisot, A.-M., Rinfret, J., Villeneuve, S. et Voghel, A. (2010). *Construire et déconstruire l'espace dans une langue des signes: démonstration d'un protocole d'enregistrement simultané des mouvements des membres supérieurs et du globe oculaire*. Communication présentée dans le cadre de l'Atelier TALS (Traitement automatique des langues des signes), dans le cadre du congrès TALN (Traitement automatique des langues naturelles). Université de Montréal.
- Parisot, A.-M., Rinfret, J., Villeneuve, S. et Voghel, A. (2015). Quebec Sign Language. Dans Bakken Jepsen, J., De Clerck, G., Lutalo-Kiingi, S. et McGregor, W. (dir.), *Sign Languages of the World: A Comparative Handbook* (p. 710-728).
- Parisot, A.-M., Saunders, D. et Szymoniak, K. (2014). *Non-manual component of a sign language and co-verbal gesture of a spoken language : A descriptive account of Head and Body movements*. Communication présentée dans le cadre du colloque ISGS 6. San Diego.
- Perniss, P. (2007a). Achieving spatial coherence in German Sign Language narratives: The use of classifiers and perspective. *Lingua*, 117, 1315-1338.
- Perniss, P. (2007b). *Space and iconicity in German Sign Language (DGS)*. Radboud University Nijmegen.

- Perniss, P. (2012). Use of sign space. Dans Pfau, R., Steinbach, M. et Woll, B. (dir.), *Sign language: An international handbook* (p. 412-431) : Walter de Gruyter.
- Perniss, P., Pfau, R. et Steinbach, M. (2007). Can't you see the difference? Sources of variation in sign language structure. *Trends in linguistics studies and monographs*, 188, 1-34.
- Brennan, M. et Turner, G. (dir.). (1994, 18-22 September 1991). *Verb echoes in LSQ*. Actes de la conférence Word order issues in sign language. Durham : ISLA.
- Pizzuto, E., Rossini, P., Sallandre, M.-A. et Wilkinson, E. (2008). Deixis, anaphora and highly iconic structures: Cross-linguistic evidence on American (ASL), French (LSF) and Italian (LIS) Signed Languages. Dans de Qadros, R. M. (dir.). Actes du colloque Theoretical issues in sign language research 9 (TISLR9) (p. 475-495). Brazil : Editora Arara Azul.
- Poizner, H., Klima, E. et Bellugi, U. (1990). *What the hands reveal about the brain*. Cambridge, MA : MIT press.
- Poulin, C. et Miller, C. (1995). On narrative discourse and point of view in Quebec Sign Language. *Language, gesture, and space*, 117-131.
- Quer, J. et Steinbach, M. (2015). Ambiguities in sign languages. *The Linguistic Review*, 32(1), 143-165.
- Rathmann, C. et Mathur, G. (2002). Is verb agreement the same crossmodally? Dans Meier, R., Cormier, K. et Quinto-Pozos, D. (dir.), *Modality and Structure in Signed and Spoken Languages* (p. 370-404). Cambridge : Cambridge University Press.
- Rinfret, J. (2009). *L'association spatiale des noms en langue des signes québécoise*. (Thèse de doctorat). Université du Québec à Montréal, Montréal.

Rinfret, J. et Parisot, A.-M. (2012). *The use of discourse space to talk about space in Langue des Signes Québécoise*. Communication présentée dans le cadre du colloque Space and place in discursive construction of identity. Naples.

Sandler, W. (1989). *Phonological representation of the sign*. Dordrecht : Foris.

Sandler, W. et Lillo-Martin, D. (2006). *Sign language and linguistics universals*. New York : Cambridge University Press.

Saunders, D. (2015). *Le discours direct en LSQ : un élément essentiel pour l'enseignant de la LSQ?* Communication présentée dans le cadre du colloque Études sourdes dans la francophonie : assises, enjeux et perspectives, congrès de l'Acfas. UQAR. Rimouski.

Saunders, D. (2016). *Description des structures de représentation corporelle en langue des signes québécoise chez des locuteurs sourds langue première et langue seconde* (Mémoire de maîtrise). UQAM.

Saunders, D. et Parisot, A.-M. (2016). *Constructed Action in Quebec Sign Language (LSQ) amongst Deaf first language and second language users*. Présentation par affiche dans le cadre de la conférence TISLR 12. Melbourne.

Schembri, A. (2001). *Issues in the analysis of polycomponential verbs in Australian Sign Language (Auslan)*. (Thèse de doctorat). University of Sydney, Sydney.

Schembri, A. (2003). Rethinking 'classifiers' in signed languages. Dans Emmorey, K. (dir.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages* (p. 3-34). Mahwah, NJ : Lawrence Erlbaum Associates.

Schembri, A., Jones, C. et Burnham, D. (2005). Comparing action gestures and classifier verbs of motion: Evidence from Australian Sign Language, Taiwan Sign Language, and

- Nonsigners' gestures without speech. *Journal of Deaf Studies and Deaf Education*, 10(3), 272-290.
- Schembri, A., Wigglesworth, G., Johnston, T., Adam, R. et Barker, R. (2002). Issues in development of the test battery for Australian Sign Language morphology and syntax. *Journal of Deaf Studies and Deaf Education*, 7(1), 18-40.
- Schick, B. (1990). The effects of morphosyntactic structure on the acquisition of classifier predicates in ASL. *Sign language research: Theoretical issues*, 358-374.
- Seifart, F. (2010). Nominal classification. *Language and linguistics compass*, 4(8), 719-736.
- Senft, G. (2000). *Systems of nominal classification*. (Vol. 4). Cambridge : Cambridge University Press.
- Shepard-Kegl, J.A. (1985). *Locative Relation in American Sign Language Word Formation, Syntax and Discourse* (Thèse de doctorat). Massachusetts Institute of Technology, Boston.
- Slobin, D.I. (2013). Typology and channel of communication : Where do signed languages fit in? . Dans Bickel, B., Grenoble, L., Peterson, D. A. et Timberlake, A. (dir.), *What's Where Why? Language Typology and Historical Contingency: A Festschrift to Honor Johanna Nichols*. : John Benjamins.
- Slobin, D.I., Hoiting, N., Kuntze, M., Lindert, R., Weinberg, A., Pyers, J., Anthony, M., Biederman, Y. et Thumann, H. (2003). A cognitive/functional perspective on the acquisition of 'classifiers'. Dans Emmorey, K. (dir.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages* (p. 271-296). Mahwah, NJ : Lawrence Erlbaum Associates.

- Stokoe, W. (1960). Sign language structure: An outline of the visual communication system of the american deaf. Dans *Studies in linguistics: Occasional papers*. Silver Springs, MD : Linkstock Press.
- Supalla, T. (1978). Morphology of verbs of motion and location in American Sign Language. Dans Hicks, F. C. e. D. (dir.). Actes de Second national symposium on sign language research and teaching (p. 27-46). Coronado, CA : National Association of the Deaf
- Supalla, T. (1982). *Structure and acquisition of verbs of motion and location in american sign language*. (Thèse de doctorat). University of California, San Diego.
- Supalla, T. (1986). The classifier system in American Sign Language. Dans Craig, C. A. (dir.), *Noun classification and categorization* (p. 181-214). Philadelphia : John Benjamin.
- Supalla, T. (1990). Serial verbs of motion in ASL. *Theoretical issues in sign language research, 1*, 127-152.
- Sze, F. (2000). Word order of Hong Kong Sign Language. *Actes du colloque Cross-linguistic perspectives in sign language research, Theoretical issues in sign language research (TISLR)*, 163-192.
- Talmy, L. (1985). Lexicalization patterns: Semantic structure in lexical forms. Dans Shopen, T. (dir.), *Language typology and syntactic description: Grammatical categories and the lexicon* (Vol. 3, p. 57-149). Cambridge : Cambridge University Press.
- Talmy, L. (2003). The representation of spatial structure in spoken and signed language. Dans Emmorey, K. (dir.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages* (p. 169-195). Mahwah, NJ : Lawrence Erlbaum Associates.
- Tang, G. (2003). Verbs of motion and location in Hong Kong Sign Language: Conflation and lexicalization. Dans Emmorey, K. (dir.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages* (p. 144-165). Mahwah, NJ : Lawrence Erlbaum Associates.

- Tang, G. et Lau, P. (2012). Coordination and subordination. Dans Pfau, R., Steinbach, M. et Woll, B. (dir.), *Sign Language: An International Handbook* (Vol. 37, p. 340-364). Boston : Walter de Gruyter.
- Tannen, D. (1989). *Talking voices: Repetition, dialogue, and imagery in conversational discourse* : Cambridge: Cambridge University Press.
- Taub, S.F. (2001). *Language from the body. Iconicity and metaphor in American Sign Language*. Cambridge : The Press Syndicate of the University of Cambridge.
- Tumtavitikul, A., Niwatapant, C. et Dill, P. (2009). Classifiers in Thai sign language. *SKASE Journal of Theoretical Linguistics*, 9, 27-44.
- Valli, C. et Lucas, C. (1995). *Linguistics of American sign language. An introduction*. Washington D.C. : Gallaudet University Press.
- Voghel, A. (2006). *Les paires nom/verbe sémantiquement et formellement reliées en langue des signes québécoise* (Mémoire de maîtrise). Université du Québec à Montréal, Montréal.
- Voghel, A. (2015). *Comprendre le système des verbes à classificateur dans les langues des signes*. Communication présentée dans le cadre du colloque Études sourdes dans la francophonie : assises, enjeux et perspectives, dans le cadre du 83e Congrès de l'Association canadienne francophone pour le savoir (Acfas). Université de Rimouski. Rimouski.
- Voghel, A. et Rinfret, J. (2010). *Expression of quantity in the NP in Quebec Sign Language (LSQ)*. Affiche présentée dans le cadre de la conférence Theoretical Issues in Sign Language Research 10 (TISLR10). Purdue University, Indiana.

- Wallin, L. (1996). *Polysynthetic signs in Swedish sign language*. Stockholm : Université de Stockholm.
- Wilbur, R. (1977). *Sign language and sign systems*. Baltimore : University Park Press.
- Wilbur, R. (1994). Eyeblinks and ASL phrase structure. *Sign Language Studies*, 84, 221-240.
- Wilbur, R. (2003). Modality and the structure of language. Sign Languages versus signed systems. Dans Marschak, M. et Spencer, P. E. (dir.), *Deaf Studies, Language and Education* (p. 332-346). New York : Oxford University Press.
- Wilcox, S. (2004). Cognitive iconicity: Conceptual spaces, meaning, and gesture in signed languages. *Cognitive Linguistics*, 15(2), 119-147.
- Wilkins, D. (2000). Ants, ancestors and medicine: a semantic and pragmatic account of classifier constructions in Arrernte (Central Australia). Dans Senft, G. (dir.), *Systems of nominal classification* (p. 147-216.). Cambridge : Cambridge University Press.
- Winston, E. (1991). Spatial referencing and cohesion in an American Sign Language text. *Sign Language Studies*, 73(1), 397-410.
- Zeshan, U. (2000). *Sign language in Indo-Pakistan. A description of a signed language*. Philadelphia/Amsterdam : John Benjamins Publishing Company.
- Zeshan, U. (2003a). 'Classificatory' constructions in Indo-Pakistani Sign Language: Grammaticalization and lexicalization processes. Dans Emmorey, K. (dir.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages* (p. 113-141). Mahwah, NJ : Lawrence Erlbaum Associates.

Zeshan, U. (2003b). Indo-Pakistani Sign Language grammar: A typological outline. *Sign Language Studies*, 3(2), 157-212.

Zwitserslood, I. (2003). *Classifying hand configurations in Nederlandse Gebarentaal*. (Thèse de doctorat). University Utrecht, Utrecht.

Zwitserslood, I. (2012). Classifiers. Dans Pfau, R., Steinbach, M. et Woll, B. (dir.), *Sign Language: An International Handbook* (p. 158-186). Berlin : Mouton de Gruyter.