

М.В. Дурова

Новосибирский государственный университет

Предложения перемещения в японском языке

Аннотация: В статье рассматриваются каузативные адлокативные модели простых предложений в японском языке. Выделены 5 основных типов моделей в соответствии со значением глагольного предиката и способа оформления локализатора.

The paper studies causative adlocative models of simple sentences in the Japanese language. It presents five basic models according to lexical meaning of verbal predicate and form of actant-localizator.

Ключевые слова: японский язык, перемещение, адлокация, каузация, модель.

Japanese language, dislocation, adlocate, causation, model.

УДК: 811.521:81'367.

Контактная информация: Новосибирск, ул. Пирогова, 2. НГУ, гуманитарный факультет. Тел. (383) 3634237. E-mail: orient@lab.nsu.ru.

Пространственные отношения в языке представлены тремя основными типами: *ситуативные* (статические и динамические), *топологические* и *эгоцентрические* [Невская, 2005, с. 13]. В данной работе рассматриваются средства выражения одной из разновидностей ситуативного типа – динамических отношений перемещения объекта в пространстве.

Основным способом выражения ситуативных пространственных отношений являются локативные конструкции, которые формируются на базе пространственных предикатов. Динамические конструкции описывают различные аспекты перемещения субъекта в пространстве. В состав пропозиции таких конструкций, кроме субъекта и предиката движения, входят также локализаторы, указывающие на трассу, начальную и конечную точки перемещения, а также средство перемещения. Однако в составе высказывания крайне редко актуализируются сразу все компоненты пропозиции: с одной стороны, коммуникативный фактор обуславливает актуализацию одного из элементов смысла, с другой – тот или иной компонент может быть включен в семантику предиката и потому не требует эксплицитного выражения.

И.А. Невская в зависимости от типа локализатора и типовой семантики включенного предиката выделяет среди локативных конструкций, описывающих динамические пространственные отношения, модели, состоящие из минимума компонентов: адлокативные, делокативные и транслокативные [Невская, 2005, с. 192]. Первые два типа – адлокации и делокации – отражают векторные характеристики движения, в то время как транслокативный тип локализует движение относительно трассы перемещения.

Выделяя вслед за И.А. Невской элементарную адлокативную модель для японского языка, состоящую из минимума компонентов (*субъект движения*, *пункт адлокации*, к которому направлено движение, и *предикат* занятия определенного положения в пространстве), мы рассматриваем в этой статье ее каузатив-

ный вариант: помещение объекта в определенную точку пространства. Ср. следующие два предложения:

[1] 翌朝 調査団が村に入ってきた。[中野 清見回想 わが江刈村の農地解放 1989]
 yokuchou chousa dan ga mura ni
 следующее утро расследование группа NOM_R деревня DAT
 hai=tte ki=ta
 входить=CV AUX.DIR=PST
 ‘На следующее утро в деревню приехала следственная группа.’

[2] 彼女は住所録にあなたの名前を入れていました。[梓 林太郎 尾瀬ヶ原殺人事件 2005]
 kanojo wa juushoroku ni anata no namae wo
 ire=te
 она NOM_T адресная книга DAT ты GEN имя ACC
 внести=CV
 i=mash=ita
 AUX.PRG=ADR=PST
 ‘Она внесла твое имя в адресную книгу.’

В предложении [1] описывается адлокативное движение, предложение [2] является его каузативным вариантом: оно содержит дополнительный компонент – объект перемещения. Каузативный смысл является внешним по отношению к пропозиции движения. Таким образом, мы рассматриваем перемещение как каузативную модификацию движения: [каузатор делает так, что]^{Caus} [субъект (=объект перемещения) движется из одной точки в другую]^{Mot} [Кошкарева, 2004, с. 72].

В.В. Шилова делит адлокативные модели (каузативные и некаузативные) на модели *движения* и модели *помещения*: первые описывают направленное движение, вторые – помещение субъекта в определенную точку пространства [Шилова, 2003, с. 89].

В этой статье мы рассмотрим каузативные адлокативные модели движения в японском языке. Типовое значение данных моделей подразумевает перемещение объекта по направлению к определенной точке пространства. Структурная схема имеет вид:

$$N^{Caus}_{NOM} N^{Ob-caus}_{ACC} LEX^{Adloc} V^{Disloc}$$

В качестве предикатов в данной модели используются глаголы каузируемого движения, описывающие перемещение объекта. Субъект-каузатор (N^{Caus}_{NOM}) и объект-каузатив ($N^{Ob-caus}_{ACC}$) выражаются именами, локализатор может быть выражен лексемами адлокативной семантики (LEX^{Adloc}): падежной формой имени, обстоятельственной формой прилагательного или местоимения места и включать в себя имена пространственной семантики.

Ниже представлены основные типы каузативных адлокативных моделей, которые дифференцируются в зависимости от семантики глагольного предиката, а также способа оформления локализатора одним из пространственных падежей.

1. Дейктическая модель

$$N^{Caus}_{NOM} N^{Ob-caus}_{ACC} LEX^{Adloc}_{LAT} V^{Disloc}$$

«перемещение объекта по направлению к неопределенной точке пространства»

[3] 竜丸は、吸っていたタバコを遠くへ投げた。[笹沢 左保 見えない宝石 1999]

Ryuuji wa su=tte i=ta tabako wo
 too=ku
 Рюдзи NOM_T курить=CV AUX.PRG=PST сигарета ACC
 далекий=ADV
e nage=ta
LAT бросать=PST
 ‘Рюдзи далеко отбросил сигарету, которую курил.’

Локализатор в моделях данного типа в большинстве случаев оформлен показателем направительного падежа *e*, для которого функция указания на общее направление движения является основной и единственной [Алпатов, Аркадьев, Подлесская, 2008, т. 2, с. 222].

В примере [3] локализатор выражен обстоятельственной формой прилагательного ‘далекий, отдаленный’. Подобные обстоятельственные формы входят в парадигму предикативных прилагательных и потому не могут трактоваться как наречия [Там же, т. 1, с. 504].

Указание на направление движения может выражаться либо в контексте, либо имплицитно включаться в семантику глагола, вследствие чего локализатор в предложении может отсутствовать:

[4] 花音が立ち上がり、ホワイトボードを引きずって来た。[響野 夏菜 東京 S黄尾探偵団 集英社 1999]
 Kanon ga tachiaga=ri howaitoboudo wo hikizu=tte
ki=ta
 Канон NOM_R вставить=CV доска ACC тащить=CV
AUX.DIR=PST
 ‘Канон встал и подтащил доску.’

В предложении [4] позицию предиката занимает аналитическая форма глагола с директивным вспомогательным глаголом *kuru*, который восходит к знаменательному глаголу со значением ‘приходить’ и указывает на направление действия к ориентиру, являющемуся конечной точкой движения. Как правило, ориентиром выступает говорящий, поэтому пример [4] может быть понят двояко: ‘субъект подтащил доску к себе’ и ‘субъект подтащил доску к говорящему’.

2. Директивная модель

$N^{\text{Caus}}_{\text{NOM}} N^{\text{Ob-caus}}_{\text{ACC}} \text{LEX}^{\text{Adloc}}_{\text{LAT/DAT}} V^{\text{Disloc}}$
 «перемещение объекта по направлению к чему-либо»

[5] [母親仕事の合間に子供を学校に送り出し、...]。[木村 恵子 アメリカ発ニュービジネス特選 2000]
 hahaoya shigoto no aima ni kodomo wo gakkou
ni
 мать работа GEN пауза DAT ребенок ACC школа
DAT
okuridash=i
отправить=CV
 ‘[Мать] в перерыве на работе отправляет ребенка в школу.’

Локализатор оформляется вариативно: либо показателем дательного падежа *ni*, либо показателем направительного падежа *e*. При этом количество примеров, в которых локализатор оформлен дательным падежом, значительно превышает число предложений с показателем направительного падежа.

[6] [クルド人]夏は山羊と羊を高地に追って暮らしていた。[川上 洋一 クルド人もうひとつの中東問題 集英社 2002]

kurudojin natsu wa yagi to hitsuji wo kouchi **ni**
o=tte
 курды лето TOP коза и овца ACC плато
DAT гнать=CV
 kurash=ite i=ta
 жить=CV AUX.PRG=PST
 ‘Летом [курды] гнали коз и овец на возвышенности и там жили.’

[7] [...]皆で魚を囲むように岸へ追い込んで、魚を捕るんだよ。[及川 征志郎縄文の風 文芸者 2001]

minna de sakana wo kako=mu youni kishi **e**
oiko=nde
 все INSTR рыба ACC окружать=PRS как берег **LAT**
гнать=CV
 sakana wo to=gu n da yo
 рыба ACC ловить=PRS PRT COP.PRS PRT
 ‘Мы гоним рыбу к берегу, окружая ее, и ловим.’

3. Терминативная модель

$N^{Caus}_{NOM} N^{Ob-caus}_{ACC} LEX^{Adloc}_{LIMIT} V^{Disloc}$
 «перемещение объекта до пространственного ориентира»

[8] 君を[僕の車に乗せて、]その場所まで連れて行く。[村上 春樹 海辺のカフカ]
 kimi wo boku no kuruma ni nose=te
 sono basho **made**
 ты ACC я GEN машина DAT посадить=CV тот
 место **LIMIT**
tsure=te ik=u
братьс собой=CV AUX.DIR=PRS
 ‘Я тебя [посажу к себе в машину и] отвезу туда (букв.: до того места).’

В предложениях, построенных по данной модели, локализатор оформляется показателем предельного падежа *made*, который указывает на предельный характер развития действия в пространстве и времени. Соответственно, движение завершается буквально «на кромке» указанного ориентира, и граница пространства не пересекается.

4. Аутилативная модель

$N^{Caus}_{NOM} N^{Ob-caus}_{ACC} LEX^{Adloc}_{DAT/LAT} V^{Disloc}$
 «перемещение объекта вовне»

[9] 渡辺が服を着たユミコを外に連れ出した。[勝目 梓 闇の刃 光文社 1996]
 Watanabe ga fuku wo kit=ta Yumiko wo
 soto **ni**
 Ватанабэ NOM_R одежда ACC надевать=PST Юмико ACC
 снаружи **DAT**
tsuredash=ita
вывести=PST
 ‘Ватанабэ вывел одевшуюся Юмико наружу.’

Показатель дательного падежа *ni* преобладает в оформлении локализатора для данной модели, однако встречаются также предложения с направительным падежом:

[10] 家族の者の臨終のとき、肉体を家の外へ運び出す。[丸谷 才一 日本の名随筆 1988]
 kazoku no mono no rinshuu no toki
 nikutai wo ie no
 семья GEN человек GEN последние часы жизни ATR TEMP
 тело ACC дом GEN
 soto e hakobida=su
 внешняя сторона LAT выносить=PRS
 ‘В последние часы жизни члена семьи его тело выносят из дома (букв.: вовне дома).’

5. Мультилативная модель

$N^{Caus}_{NOM} N^{Ob-caus}_{ACC} [LEX^{Adloc}_{LAT/DAT}] V^{Disloc}$
 «перемещение объекта в разные стороны»

[11] [...] 都電が [...] 青い火花を散らしながら走り去って行った。[浅田 次郎
 地下鉄に乗って]
 toden ga ao=i hanabi wo
 chirash=inagara
 токийский трамвай NOM_R голубой=PRS фейерверк ACC раз-
 брасывать=CV
 hashirisa=tte i=tta
 уезжать=CV AUX.DIR=PST
 ‘Токийский трамвай уехал, разбрасывая голубые искры (букв.: фейерверки).’

Семантика мультилативной модели задается в основном лексическим значением глагольного предиката, поэтому позиция актанта-локализатора чаще всего выражается имплицитно, поэтому в записи модели эта позиция взята в квадратные скобки. Если локализатор все же присутствует в высказывании, его роль выполняют устойчивые именные или местоименные словосочетания: *shihouhappou* ‘все стороны’, *achikochi* ‘здесь и там’ и под. Оформление локализатора может варьировать: например, выражение *shihouhappou* сочетается как с показателем дательного, так и направительного падежей, причем в любом случае оно имеет одно и то же значение ‘во все стороны’.

Поскольку типовая семантика данной модели выражается в предикате, появление в предложении локализатора (особенно выраженного показателем дательного падежа) может привести к изменению типа модели. Так, следующее предложение является скорее директивным, нежели мультилативным:

[12] 子どもたちが[...]ノブコさんの顔に花びらを振りまきました。[下村 恵美子
 九八歳の妊娠]
 kodomotachi ga Nobuko san no kao ni
 hanabira wo furimakimash=ita
 дети NOM_R Нобуко сан GEN лицо DAT лепе-
 сток ACC рассыпать=PST
 ‘Дети бросали цветочные лепестки на лицо Нобуко.’

Несмотря на то, что в предложении использован глагол со значением движения в разные стороны ‘рассыпать, разбрасывать, разбрызгивать’, локализатор ука-

зывает на общее направление перемещения объекта, а наличие показателя дательного падежа *ni* также предполагает установление непосредственного контакта объекта и локума.

* * *

Таким образом, на основе значения глагольного предиката и способа оформления локализатора мы выделяем пять основных типов каузативных адлокативных моделей движения: дейктическая, директивная, терминативная, аулативная и мультилативная.

Предикаты, используемые в адлокативных моделях движения, частично берут на себя функцию описания пространства: так, например, глагол *ireru* 'помещать' описывает помещение объекта внутрь ограниченного пространства, в то время как глагол *tsumu* 'нагромоздить' отражает помещение объекта на ориентир (сверху).

Основосложные глаголы содержат компоненты, которые также передают характеристики направления перемещения: в составе глаголов *okuri-dasu* 'отправлять' и *tsure-dasu* 'выводить' второй компонент *-dasu* означает движение, направленное наружу, вовне, а компонент *-saru* в глаголе *hashiri-saru* 'уезжать' – движение от ориентира. Аналитические формы глаголов, образованные с участием директивных вспомогательных глаголов, сообщают дополнительную характеристику направления движения относительно говорящего.

С другой стороны, локализатор не дифференцирует направление движения. Независимо от того, совершается ли перемещение вверх, вниз или в сторону, сохраняются два основных способа его оформления направительным и дательным падежами, вне зависимости от типа модели. Исключение составляет только терминативная модель, в которой предельность развития перемещения передается с помощью показателя предельного падежа *made*, который принимает локализатор.

Традиционно считается, что показатель направительного падежа *e* имеет единственно значение – направления движения, в то время как показатель дательного падежа *ni* указывает на вектор целенаправленного движения (Ср.: 'автобус, идущий в Токио' и 'я еду в Токио [по делам]'). Однако выборка примеров из корпуса японского языка показывает, что для каузативных адлокативных предложений данное соответствие не является строгим, а при большинстве глаголов движения возможно использование обоих показателей.

Показатели дательного и направительного падежей используются как в случаях движения к ориентиру, так и в случаях пересечения границ директива-финиша. В отличие от них, показатель предельного падежа используется для обозначения перемещения, которое заканчивается на границе пространства, описанного локализатором.

Имена пространственной семантики (такие, как *soto* 'внешняя сторона' в [10] примере), которые могут входить в состав именной группы локализатора вместе, конкретизируют направление перемещения или конечное положение каузируемого объекта. Наиболее употребительные имена данной категории: *ue* 'верх', *shita* 'низ', *ushiro* 'позади, за', *mae* 'перед, впереди', *aida* 'между', *naka* 'внутренняя часть', *soba* 'рядом', *tonari* 'соседство'. Тем не менее описание пространства, которое осуществляется при помощи данных имен, не является дробным, и положения 'на поверхности' и 'над поверхностью' передаются одним и тем же именем – *ue* 'верх'.

Литература

Алпатов В.М., Аркадьев П.М., Подлеская В.И. Теоретическая грамматика японского языка: В 2-х т. М., 2008.

Кошкарева Н.Б. Пропозиция и модель (на материале предложений перемещения в языках Сибири) // Гуманитарные науки в Сибири. Новосибирск, 2004. Вып. 4. С. 70–80.

Невская И.А. Пространственные отношения в тюркских языках Южной Сибири (на материале шорского языка). Новосибирск, 2005.

Шилова В.В. Пространственные модели элементарных простых предложений в ненецком языке. Новосибирск, 2003. Ч. 2.

Список сокращений, используемых при глоссировании

ABL – аблатив, **ACC** – аккузатив, **ADR** – адрессив, **ATR** – атрибутивная форма, **AUX** – вспомогательный глагол, **CV** – деепричастие, **COP** – связка, **DAT** – датив, **DIR** – директивный вспомогательный глагол, **GEN** – генитив, **HON** – гоноратив, **INSTR** – инструменталис, **LAT** – латив, **LEX^{Adloc}** – адлокативный локализатор, **LIMIT** – лимитатив, **N^{Caus}** – субъект-каузатор, **N^{Ob-caus}** – объект-каузатив, **NEG** – отрицание, **NML** – субстантиватор, **NOM_R** – рематический номинатив, **NOM_T** – тематический номинатив, **PMT** – презумптив, **PRG** – прогрессив, **PRS** – настоящее-будущее время, **PRT** – частица, **PST** – прошедшее время, **Q** – вопросительная частица, **TEMP** – временной союз, **TOP** – топик, **V^{Caus}** – каузативный предикат движения.