國　立　中　正　大　學

語言學研究所碩士論文

台灣手語靜態空間關係之研究

指導老師：張榮興　教授

研究生：鄒雅靜

中 華 民 國 九 十 三 年 八 月

感謝與道別

在中正語言所的這三年是我生命中的難忘時光。這段其間仰賴諸多的扶持和賜予，使我對這裡的一切一直懷抱著惜福與感恩。

我的指導老師—張榮興老師，是完成這本論文的最大推手，這些接受老師教誨的時光也使我成長最多，不僅是在專業知識上的精進，更多是老師對我未來生涯發展的關心。前些日子和一夥同學受邀至老師家同樂聚會，其間看了一卷過去師母偷偷拍下孩子們在客廳玩著模型玩具的歡樂景象，鏡頭後來帶到客廳一角，是老師不受干擾地正俯案專心批改一疊作業似的紙張，看得大夥不禁哈哈大笑，老師並不因為繁重教學工作而忽略任何與家人共處的機會，家庭美滿與研究不綴是老師最成功的地方。

戴浩一老師近年來都在國科會與學校間匆促往返，在忙碌工作之餘仍然孜孜矻矻的認真求知發表論文，是真心熱愛研究工作的學者。老師爽朗的笑聲，常讓在隔了一間辦公室之遙的我，提振工作精神，老師即使歷經了許多人事的攻訐不愉快，也從未在他的臉上看到一絲疲憊或沮喪，一派雲淡風清後，仍舊繼續滿腔熱血的投入喜愛的研究與教學工作。時常走在路上看見了老師，還未開口，老師已精神抖擻聲音宏亮地向我問好，每每害我羞赧不已，老師不僅是經師更是人師，也是讓我打從心裡敬愛的老師典範。

蔡素娟老師像一位母親一樣，為我們生活或課業的壓力而焦慮擔憂，也為我們的榮耀與前途而真心歡喜祝福。我自小辦事粗心拉雜，成事不足敗事有餘，老師總是像對孩子般的從容對待，常讓我暗自又懊惱又感激。老師做事為人剛毅堅強，一直是所上的支柱，也因為老師，我們才能無憂無慮的在穩定和諧的環境中學習成長。

麥傑老師對研究工作的投入與專注是我們望塵莫及的，對於學生的疑問求助

總是傾囊相受考慮周詳，務使我們得到最滿意的結果。麥老師雖然看似不苟言笑，但實情是一位幽默天真的大頑童，用這樣的精神把研究融於真實世界中並悠遊自得地生活著。

很幸運地，縱使生活中偶有挫敗與低潮，一些樂觀熱情的好朋友總是適時的出現支持打氣：在手語計畫中一塊享福患難的工作伙伴、有點黏有不會太黏的同窗好友、吃喝玩樂總不忘找我的機械所朋友、還有擅長耍寶逗人開心的學弟妹們。

最後謝謝我的每一位家人，以及男友坤佐及其家人，這本論文得以完成，全是因為他們毫無保留的溺愛與包容。

論文摘要

本論文以 Talmy(1985, 2000)的動作事件理論(motion event theory)爲基礎來探討台灣手語如何表達主體(Figure)與背景(Ground)間的靜態相對空間關係(如*在…上面*、*在…裡面*、*在…左/右邊*、*在…前/後面*，及*在…上/下方*等)，其目的是希望了解台灣手語在表達靜態空間關係時，影響物體選擇代形詞(即過去文獻中所謂的分類詞(classifier))的因素爲何，以及除了共現結構外，台灣手語尚有哪些表達靜態空間關係的語法策略。

從語料的整理中我們發現了物體與其代形詞並非一對一的對稱的關係，一個物體往往不僅有單一代形詞，而代形詞代表的所有物體亦不一定可同時扮演主體或背景角色，因此物體在空間關係中的主體或背景角色是限制選擇不同代形詞的因素。我們依據代形詞代表物體作爲主體或背景時的使用情況整理出三種類型：第一類代形詞可以同時代表主體物與背景物體(如小孩作爲主體或背景時均可使用代形詞手形“民”)；第二類代形詞只限於代表主體物，物體當作背景時則否(如只有當物體吸管作爲主體時，始可使用代形詞手形“呂”)；相反的，第三類代形詞則只能代表背景物體，物體作爲主體時則否(如只有當物體桌子作爲背景時，始可以代形詞手形“手”代表)。

本論文並指出台灣手語表達各種靜態空間關係的語法結構，除了利用主體、背景代形詞以共現結構表現外，另外還有下列四種表達方式：第一. 直接將主體、背景物體詞彙打在相對空間位置上以線性結構呈現兩者相對關係；第二. 手語方位詞的應用；第三. 主手以直指形式與背景代形詞結合表現主體位置；第四. 利用空間動詞，如掛、放等。

目錄

第一章　導論……..…….... 1

1.1 引言……. 1
1.2 空間關係的表達方式……. 2
1.3 語料來源與研究方法……. 7
1.4 論文架構……. 8

第二章　手語代形詞的文獻回顧……..... 9

2.1 引言…...……...……..... 9
2.2 手語動詞分類……..... 10
2.2.1 普通動詞……... 13
2.2.2 呼應動詞……... 14
2.2.3 空間動詞……. . 16
2.2.4 小結…… 18
2.3 分類詞結構…… 19
2.3.1 字根…… 20
2.3.2 綴詞…… 22
2.3.3 手形分類詞…… 23
2.3.3.1 大小形狀分類詞…… 23
2.3.3.2 語意分類詞 …….. 26
2.3.3.3 身體分類詞 …….. 26
2.3.3.4 身體部分分類詞…… 27
2.3.3.5 工具分類詞…… 27
2.3.4 小結…… 28
2.4 手語分類詞與口語分類詞的比較…… 28
2.4.1 手語與 Navajo 語……... 29
2.4.2 手語與其他動詞分類詞語言…… 32
2.4.3 小結…… 34
2.5 手語分類詞名稱的爭議……... 35
2.5.1 操弄手形動詞……..... 37
2.5.2 描繪輪廓手形動詞 …….. 37
2.5.3 表靜態位置和動態移動動詞 …….. 39
2.5.4 小結…… 39
2.6 代形詞說……... 40

2.6.1 手語的共現結構……..... 42
2.6.2 共現結構中的代形詞……..... 43
2.7. 結論…….. 44

第三章　台灣手語之代形詞手形…… 46

3.1 引言……... 46
3.2 代形詞手形……... 46
3.2.1 可作主體、背景的代形詞手形…… 49
3.2.2 限作主體的代形詞手形…… 78
3.2.3 限作背景的代形詞手形…… 83
3.3 功能代形詞……... 90
3.3.1 可作主體、背景的功能代形詞……..... 91
3.3.2 限作主體的功能代形詞..…..…… 91
3.3.2.1 描繪物體外型代形詞手形……. 92
3.3.2.2 操弄代形詞手形……. 94
3.3.3 限作背景的功能代形詞…… 96
3.3.3.1 表面代形詞手形……. 97
3.3.3.2 輪廓代形詞手形……..… 98
3.4 結論……... 99

第四章　台灣手語靜態空間關係的表達…….... 101

4.1 引言……..... 101
4.2 手語共現結構……..... 102
4.2.1 接觸空間關係……..… 103
4.2.2 容納空間關係……..… 107
4.2.3 前/後、左/右、上/下等空間關係……. 109
4.2.4 影響代形詞選擇的因素……..…….... 111
4.2.5 詞序的改變……...…….....117
4.3 其他靜態空間關係表達之結構…….....119
4.3.1 非共現結構……..... 119
4.3.2 方位詞…….. 121
4.3.2.1 上面、下面…..……. 122
4.3.2.2 前面、後面、左邊、右邊……..……. 124
4.3.2.3 裡面、外面、附近、中間、表面……... 126
4.3.3 直指…….. 130
4.3.4 空間動詞詞彙…….. 131
4.4 結論……... 135

第五章 結論…… 137

參考文獻…… 141

附件一……..…….....….. 146

第一章　　導論

1.1 引言

台灣手語是台灣地區聽障者所使用的自然語言，一八九０年代起自日本傳入台灣後，便展開在聾啞啓聰學校的教學工作；台北手語及台南手語是台灣現今主要的兩大方言手語，其前身分別來自日本東京、大阪地區的方言手語，兩者的主要差異在於部分手語詞彙，如車子、酒、鳳梨等等(Chang, Su and Tai　*to appear*)，兩地聾人之間的溝通並無困難。台灣手語與日本、韓國手語皆屬日本手語語系，彼此間有 65%的共通性(伊藤正雄、竹村茂 2001)，與法國手語語系、中國手語語系並列世界三大手語語系(姚俊英 2001)。台灣手語與其他各國手語，各自均有其獨特的詞彙及語法規則，爲獨立的個別語言。

台灣地區除了擁有不同方言的自然手語外，還有一套由教育部頒訂、目前使用於教學上的文法手語。[1] 創造文法手語的目的是爲了統一各地區的手語方言，以及方便中文口語的教學，包括了自然手語中原有的以及另行爲中文語法所創造的詞彙；而其語法結構完全按照中文詞序打出，喪失了自然手語在構詞、語法上許多利用手語空間本質形成的獨特結構。許多人受到名稱的誤解，認爲人工的文法手語才是真的有文法的語言，而聾人在社群中自行發展出的自然手語是不具文法結構的手勢(pantomime)，不算是一種語言；雖然文法手語的名稱一直使用至今，我們仍應該正視並釐清兩者的歷史起源，不該受到名稱而混淆其背後真正概念。本論文所要研究的便是聾人社群間溝通時所使用的台灣自然手語，而非教育體系中用於教學上、以中文文法爲架構的文法手語，其目的是希望對台灣手語的獨特空間語法結構作一深入探討。

[1]文法手語與自然手語在教學上的地位之爭，至今仍是聾人教育界重要的爭論議題之一，根據劉秀丹 (2004)所做的實驗，聾人對自然手語的理解優於文法手語。

手語(自然手語)雖與口語同是自然語言，但兩者在表達(production)及接收(perception)訊息上的差異導致語法結構上的不同。相對於口語利用口說—聽覺(oral-auditory)的語言系統，手語則是利用雙手作爲手語表達器官(articulators)，以身前的三度空間作爲表達媒介的手勢-視覺系統(manual-visual) (Friedman 1977)。手語在本質上屬於四維介面(三度空間加上時間)的語言系統(McBurney 2002)，較線性的口語語音更能表達語言形式與意義上的像似性(iconicity) (Meier 2002)。因此當多數口語以介系詞或綴詞等標記表達物體間的空間關係概念時，手語則是利用所謂的代形詞結構(proform)，以雙手在手語空間中的關係直接對應物體在實際空間裡的相對位置(Emmorey 2002a, b)。本文主要的研究在於探討台灣手語空間關係的語法結構，希望進一步瞭解手語表達靜態的空間結構。

1.2 空間關係的表達方式

Talmy (1975, 1983, 1985, 2000)認爲語言在描述物體間相對靜態位置或動態移動的動作事件(motion event)中，有下列的四個基本語意成分，主體、背景、路徑與動作。語言的差異便在使用不同的語法機制來表現基本概念成分。Talmy (1975, 1983, 1985, 2000)對於四個基本語意成分的定義如下：

主體(Figure)：在空間中作移動或靜止於某處的物體。

背景(Ground)：當主體在空間中移動或靜止時，所參考的相對方位物體。

路徑(Path)：當主體對背景作相對性移動其歷時經過的軌跡路徑，或主體佔據相對背景物體的空間位置。

動作(Motion)：爲主體和背景之間的動態移動或靜態位置關係。

根據 Talmy (1975, 1983, 1985, 2000)，主體與背景之間的不對稱關係可歸納如下：

主體	背景
空間位置未知	爲主體定位的參考點
較易移動	較有固定性
體積較小	體積較大
幾何外型簡單(在描述上)	表達時幾何外型複雜
較晚意識到	在認知中較主體較早出現
有較高度相關性	較無相關性
較不易察覺到	容易發現
一旦察覺到，則變得較顯著	與主體比較就變得較不顯著

以漢語句子“貓在地毯上面”爲例，在 Talmy (1975, 1983, 1985, 2000)的理論中，貓爲主體、地毯爲其背景，漢語表達物體的空間關係時，以主體“貓”作爲主詞，利用一個靜態動詞“在”表現靜態位置的概念並連結背景物體“地毯”，而在背景之後加上一個方位詞“上面”，限定了貓在地毯的上方表面部位。[2]

印歐語系的語言則有不同表達結構，我們舉英文爲例，上述例句在英文裡翻成下列句子。

(1) The cat is on the mat.

英文在表現相同空間概念時，則是利用介系詞‘on’與背景物體‘the mat’形成介系詞片語，限定主體‘the cat’在背景上面的部位(Talmy 2000)。

中美洲的馬雅語之一 Tzeltal 語在表達空間關係上的語法結構和英語十分不同(Brown 1994)，這個語言只有一個介系詞‘ta’，其功能極爲廣泛，在描述物體的位置時，其語意不僅可以涵蓋各種空間關係，還包含了動態、靜態語義，如“在..某處”、“在..上面”、“在…裡面”、“到某處”、“從某處”、“在..之下”、“在…之下”等等。雖然 Tzetal 語也有介系詞結構，然而其相對空間關係的語意卻不由此介系

[2] 此句爲‘貓在地毯的上面’的省略，方位詞‘上面’則爲背景‘地毯’的黏著綴詞(bound suffix)(Tai 1993)。

詞表達，而是間接由靜態述語的語意解讀，介系詞‘ta’只是一個功能詞，並無實際的語意。如例(2)的“大刀靠著牆立著”。

(2) xik’il-0 ta kukub machit.
倚靠.垂直-3A 介系詞 牆板 大刀
‘大刀靠著牆立著。’

上例中的主體爲置於句尾的主詞 machit (大刀)，介系詞 ta 和背景 kukub (牆板)形成介系詞片語，大刀與牆板的空間關係是由靜態述語中的“垂直倚靠”的語意間接推斷出大刀垂直靠立在牆壁上。

口語除了利用上述說明的介系詞、方位詞、表靜態位置的述語等語法機制外，尚有如 Hungarian 語的格位綴詞(case suffixes)、Chukchi 語的表相對關係的名詞(relational nominals)等等語法形式(Kracht 2002)可以表達靜態空間關係的語意。

手語在表達空間的關係與口語有很大的不同，Emmorey *et al.* (2002)對美國手語的研究則已揭示手語普遍表達空間關係的語法結構，她以“腳踏車在房子旁邊” (例 3)說明美國手語如何表達物體之間“在…旁邊”的相對空間概念，並證明了手語是將手語空間視爲真實空間的投射，以物體真實空間的實際方位、相對位置體現在手勢與手語空間位置上。例(3)中，聾人將背景房子與主體腳踏車的手語詞彙打出 (圖 1.1a 與圖 1.1c)，而兩者的靜態相對空間位置關係“在…旁邊”則是以美國手形“彎曲五”代表房子、另一隻手形“三”代表腳踏車，以雙手在手語空間中的方位位置直接表現腳踏車在房子旁邊的空間關係(圖 1.1d)。由於手形“彎曲五”在美國手語裡可以另外代表一群具有大型體積特徵的物體；而手形“三”則可代表所有車輛語意類別的物體，具有所謂分類詞的概念，因此在手語文獻中表現空間關係的手形又稱爲分類詞手形。

論文使用符號說明如下，以“房子$_{\text{代形詞-i}}$＋腳踏車$_{\text{代形詞-j}}$—j 在 i 旁邊”爲例，我們

以“代形詞”代表物體“房子”、“腳踏車”的代形詞手形，i 與 j 分別代表代形詞手形在手語空間中的位置，符號“＋”表示雙手同時呈現的結構，破折號“—”之後說明 i 與 j 在手語空間中的相對位置關係。

(3) 房子　房子代形詞-i　腳踏車　房子代形詞-i＋腳踏車代形詞-j—j在i旁邊。
‘腳踏車在房子旁邊。’

a. 房子

b. 房子代形詞-i

c. 腳踏車

d. 房子代形詞-i＋腳踏車代形詞-j—j在i旁邊

圖 1.1

台灣手語同樣利用手語空間直接表現空間概念的訊息，如例(4)中的“刀子在書上”，聾人先將刀子、書的手語詞彙打出(如圖 1.2a 與 1.2b)，再利用主手打出手形“一”，將之置於副手手形“手”之上，以主手手形“一”代替刀子、副手手形“手”代替書，而主手在副手的位置上(如圖 1.2c)便代替了刀子在書上的相對空間關係。

(4) 刀子　書　書代形詞-i＋刀子代形詞-j—j 在 i 上面。
‘刀子在書本上。’

a. 刀子　　b. 書　　c. 書代形詞-i＋刀子代形詞-j—j 在 i 上面

圖 1.2

由上述的手語及口語對於空間靜態關係的表現可以得知，手語表達物體間的空間關係時，並沒有個別的語法成分如介系詞、格位綴詞等等的手段來連結主體和背景的相對關係，而是利用主手、副手手形分別代替主體與背景，以主手和副手的相對位置直接對應真實空間中主體和背景的相對空間關係，因此在此一結構中，手語是將主體、背景、相對空間關係在三度空間中同時呈現的。

在同時呈現的結構中，主手手形及副手手形除了分別代替主體與背景外，還可以分別代表其他具有相同語意特徵的物體，如例(4)中的手形“一”與手形“手”在台灣手語中，又可分別代表一群具有長條形狀，如筆、樹枝、繩子等；以及平面形狀，如書、牆壁、桌子等的物體，而上述的手語結構，不僅可以表達空間關係同時也表現口語概念中的分類詞特徵，因此在文獻中又被稱爲分類詞結構(classifier construction)，因爲在共現結構中的手形可以反應物體的內在語意特徵，並隨不同主體替換手形，與口語的分類詞有相似的特徵；論文中我們則將以代形詞取代分類詞名稱，並說明此手形成分在表達空間關係時的真正功能在代替名詞物體，以表現物體的移動動作或物體間的相對位置關係，分類只是其部分功能，無法解釋所有現象。

本論文所要討論的議題主要在釐清(一) 手語中的代形詞與口語分類詞在特徵與功能上有何相同及相異之處？(二) 台灣手語使用了哪些代形詞手形代表各

種物體？又代形詞手形具有哪些語意功能？(三) 在靜態空間關係中影響物體選擇代形詞手形的限制和因素。(四) 除了共現結構外，台灣手語還有哪些表現相對靜態空間關係的語法結構？

1.3 語料來源與研究方法

本論文所討論的台灣手語代形詞，其使用範圍限定於表現物體在空間中靜態位置的結構，我們觀察分析所依據的語料來自一對年齡在四十歲以上、教育程度分別爲高中畢業與國小二年級的聾人，兩人均以自然手語爲主要溝通語言。我們以來自日常生活的靜物照、幾米的系列漫畫圖片爲誘發材料，收集台灣手語表現物體相對靜態空間關係的語料。材料圖片如下：

圖 1.3

圖 1.4

圖 1.5

圖 1.6

我們要求其中一個聾人看到提供的圖片後，以自然手語表達說明圖片中所描繪的情景，而另一位聾人則在觀賞對方打出的手語內容後，同樣以自然手語再次重複其所理解的內容，以達雙方確認手語內容無誤並同時收集到聾人表達相同情景的不同手語形式結構。

我們使用數位攝影機拍攝聾人交談過程，轉錄至電腦中，以 Power VCR 的軟體作對應圖片的手語剪接工作。我們收集了三百多句的語料句子並整理物體在同時性結構(simultaneous construction)中，使用了何種手形來表達相對靜態位置的空間關係。我們發現某些物體在相對空間關係中，其作爲主體或者背景角色，都會影響聾人對於代形詞手形的選擇。因此，我們不僅統計出了各個代形詞手形所可代表的各種物體，還將物體在代形詞結構中使用某一手形時，此物體在空間關係中的語意角色同時記錄下來。除了記錄代形詞手形，我們還同時觀察台灣手語表達靜態空間關係的其他語法結構及語法成分。

1.4 論文架構

本論文各章節的架構如下：第二章裡，我們會先將手語代形詞與動詞其他分類的結構差異做一描述比較。並對過去文獻中對代形詞成分的構詞分析做一概括性的介紹，並說明爲何手語中的此一結構會被稱爲分類詞，以及他們與口語分類詞的異同。在此章中，我將詳述以代形詞取代分類詞名稱的理由，並說明代形詞與分類詞之間在特徵與功能上的關係與重疊處。

第三章裡，我們將把表現物體靜態位置的語料做一統整，列出台灣手語裡可以用作代形詞的所有手形，並列舉這些代形詞手形所可以代表的具體物體。我們主要討論兩個問題：(一)爲何某些代形詞在台灣手語中代表物體表達空間關係時，其不同的語意角色如主體或背景，會有使用不同的代形詞手形的現象？(二)爲何同一代形詞手形，可以代表一群毫無相同特徵(如一群有長條狀、一群有扁圓形)的物體，這兩群具有不同相同特徵的物體，在選擇使用同一代形詞手形背後形成的動機爲何？

在第四章裡，我們將觀察台灣手語如何應用代形詞手形在共現形式中將主體與背景的概念在手語空間中結合，以表現各種空間關係。除了共現結構外，台灣手語尚會運用何種語法結構與機制來表現相同空間概念。第五章爲論文結論。

第二章　　手語分類詞的文獻回顧

2.1 引言

分類詞(classifier)在口語中通常和名詞搭配，表現物體的某一顯著外型或基於功能的特徵 (Tai and Wang 1990)，如具有圓形、長條形狀的外型或爲一種交通工具、人類等。分類詞的名稱使用乃源自於此一成分可以將具有相同語意特徵的物體作分類，例如中文裡代表長條狀的分類詞“根”，如“一**根**頭髮”、“一**根**樹枝”；或代表動物類的分類詞“隻”，如“一**隻**狗”、“一**隻**貓” (Tai 1994)。口語中的分類詞結構可以依據他的出現位置、語法化程度、語意及語用功能等條件標準作分類，如 Aikenvald (2000)便以分類詞在句子中出現的位置將分類詞語言作不同系統的劃分，計有名詞分類詞(noun classifier)、數量分類詞(numeral classifier)、所有格分類詞(possessed classifier)、動詞分類詞(verbal classifier)、地點分類詞(locative classifier)、指示詞分類詞(deictic classifier)等，上述各種名稱顯示了分類詞在語言中可以與各種相異成分一同搭配出現。

手語分類詞是所有手語文獻記錄中共同具有的語法結構。手語分類詞指的是手語中的手形成份，而此一成分可以表現物體的共同語意特徵，與口語分類詞有相似的特徵，因此早期被學者稱爲分類詞結構(classifier construction)。然而口語和手語畢竟屬於不同語言系統，手語中的手形分類詞其出現的原因及其構詞、語法結構和口語仍有極大的不同，我們將在論文中以“代形詞”取代“分類詞”稱呼此一手形結構，並在本章中探討(一)手語文獻中所稱呼分類詞手形與口語分類詞在結構與功能上有何相同或相異之處？(二)我們將手語分類詞稱作代形詞的原因，及此代形詞手形使用的背後動機與功能爲何？

手語代形詞結構(即文獻中的分類詞)爲空間動詞的一種，又空間動詞爲手語動詞分類中的其中一類，因此在 2.2 節中，我們將先簡單引介手語的動詞分類情

形，由此比較空間動詞與其他類型的動詞差異之處，以及代形詞結構與空間動詞的關係。2.3 節介紹學者 Supalla (1978, 1980, 1982, 1986)對代形詞結構所做的構詞分析與代形詞手形的不同分類。2.4 節比較手語代形詞與口語分類詞的異同。2.5 節介紹學者對於代形詞手形稱呼作分類詞的爭議論點。2.6 節爲其他學者對此結構中的手形成分提出的不同分析。2.7 節爲本章結論。

2.2 手語動詞分類

Padden (1989)主要研究手語系統中的三度空間媒介如何表達語法訊息，而他依據了不同構詞成分能夠附加在動詞上的表現，將手語中的動詞劃分爲三類：普通動詞(plain verb)、呼應動詞(agreement verb)、與空間動詞(spatial verb)。他整理出了六種構詞，並據此將三種動詞的表現歸納如下表：

	普通動詞 (Plain Verb)	呼應動詞 (Agreement Verb)	空間動詞 (Spatial Verb)
人稱 (Person)	否	可	否
數量 (Number)	否	可	否
地點 (Locative)	否	否	可
名詞分類詞 (Noun classifier)	否	否	可
工具分類詞 (Instrument classifier)	否	否	可

表 2.1

普通動詞：是一種固定形式的手語詞彙，不能表示人稱、數量、地點語意，但少數可以加上時態構詞。

呼應動詞：具有表現人稱、數量、時態的構詞，但無地點構詞。

空間動詞：不具人稱、數量、時態的構詞，但有地點、方式及代表名詞論元的構詞。

Sutton-Spence and Woll (1999)基本上也是以 Padden (1989)的分類概念爲基礎，討論手語空間所代表的意義，以及動詞可以表現的訊息類別，重新檢視不同種類的動詞在英國手語中的表現情形。

學者們均已注意到聾人身前的手語空間代表不同的意義，Sutton-Spence and Woll (1999)將表現真實位置的手語空間稱作地理位置空間(topographic space)，而表現語法關係的手語空間稱爲語法空間(syntactic space)。所謂地理位置空間意指聾人將物體在真實空間中的相對位置對應到手語空間中的相同的相對位置。如在真實空間中桌子、椅子、床的相對位置分別爲左邊、中間和右邊，在表達三者的的相對位置時，可以直接在手語空間的左邊(圖 2.1a)、中間(圖 2.1b)、右邊(圖 2.1c)位置中打出三個物體桌子、椅子和床的手語詞彙，這樣的表現方式顯示了手語空間可以利用來反應物體在真實空間的相對方向位置。

(1) 桌子-i　椅子-j　床-k。

‘桌子在左邊、椅子在中間、床在右邊。’

圖 2.1

a. 桌子-i　　b. 椅子-j　　c. 床-k

語法空間則是利用空間位置表現語法角色結構，如句子“哥哥問弟弟”中，哥哥和弟弟分別打在手語空間中的不同位置，如左邊(圖 2.2a)與右邊(圖 2.2b)，這兩個不同的空間位置不是代表哥哥和弟弟所處的真實位置，而是代表哥哥和弟弟所表現的主、受語法角色。

(2) 哥哥-i　弟弟-j　i-問-j。

‘哥哥問弟弟。’

a. 哥哥-i　　b. 弟弟-j　　c. i-問-j

圖 2.2

Sutton-Spence and Woll (1999)另外依據動詞所能表現的訊息如作動作的主體(或主詞)、接受動作的受體(或受詞)、所牽涉的數量(number)及人稱(person)、動詞的程度方式(manner)、時貌(aspect)等，說明三種動詞所能表達訊息的多寡，較 Padden 的分類描述有規則系統，實際說明了動詞上的構詞所表現的語意訊息種類。

普通動詞：可加入修飾成分表現方式、時貌。

呼應動詞：可以表達動詞表現方式、時貌、人稱、數量。

空間動詞：修飾成分可以表達動詞表現方式、時貌、真實位置、移動、與動詞相關連的名詞論元。

以下則依據上述傳統上的動詞三種分類，以台灣手語中的詞彙舉例說明，分析描述台灣手語中的動詞分類表現情形，由此可以發現不同手語的異同。

2.2.1 普通動詞 (Plain Verbs)

從構詞結構分析，普通動詞的手形、位置、移動、方位等無意義的成分組合成爲一個構詞，包括不及物動詞如“笑”、 “跑步”、 “記得”，及物動詞如“喜歡”、“討厭”、 “研究”。

普通動詞最主要的特徵就是不能在形式上作主、受詞的呼應，因此主、受詞的改變也不影響動詞的形式 (Smith 1989)。Johnston (1989)指出普通動詞的位置音韻成分多打在聾人身體部位(body anchored)，如台灣手語中的“喜歡”在臉頰，“討厭”在額頭，“想”在太陽穴，“吃”在嘴巴前，“練習”在胸膛。這樣的音韻結構使之無法以移動成分作主受詞的呼應。

但並非所有的普通動詞都是打在身體部位上，仍有些是打在手語空間中，並有明顯的移動成分，但這裡的移動只是屬於組成成分的結構上不具意義的成分。如“旅行”、“工作”、“寫”。

雖然普通動詞不改變形式作呼應功能，但不代表這類動詞就沒有呼應機制。[1] 台灣手語中可以在普通動詞上利用眼神注視的臉部表情與受詞呼應，意即動詞和受詞以注視手語空間中的某一相同位置表現呼應形式，如句子“哥哥喜歡那台腳踏車”，聾人先將腳踏車打在左方(圖 2.3a)，左方位置便代表了受詞“腳踏車”，然後打出主詞“哥哥”，接著普通動詞“喜歡”伴隨著注視左方的眼神(圖 2.3c)，表現與受詞“腳踏車”的呼應形式。

[1] 張榮興老師授課內容部分。

(3) 腳踏車 哥哥 喜歡。

‘哥哥喜歡那台腳踏車。’

a. 腳踏車 b. 哥哥 c. 喜歡

圖 2.3

普通動詞雖然不能靠空間移動來表現人稱、數量呼應標誌，仍有少數可以加上空間性的修飾形式表現動貌(aspect)、程度(manner)的語意，如在英國手語中動詞以重複次數、速度、臉部表情 (Sutton-Spence and Woll 1999：136)表現，如研究很久，是重複其移動成分。台灣手語則會以手語的延長(lengthen)表現一件事情做很久，又表現強調時，動詞的移動成分會變得簡短有力(tense, retracted movement) (Smith 1989)。但事實上這些表現仍會因動詞而異，例如“很喜歡”是以延長形式作強調，但”很討厭”則是以快速簡短有力的移動形式表現。

總而言之，普通動詞只有少數的空間移動作修飾，而且只能表現動貌(aspect)和程度(manner)的語意，不能表現人稱和數量訊息，必須靠臉部表情標誌，或另外以手語詞彙表現，如“他”、“他們”等等代名詞。

2.2.2 呼應動詞 (Agreement Verbs)

呼應動詞和普通動詞差別在於具有以手勢在空間中作方位(orientation)改變，如動詞“愛”，或以不同移動方向(path movement)，如動詞“問”，等特徵標示主、受詞的角色。從構詞結構分析，呼應動詞是除了手形之外，移動的起點位置、

移動方向、終點位置都是有意義的構詞成分。Sutton-Spence and Woll (1999：138)將移動成分分析爲動詞字根(verb stem)，而起點、終點位置分別爲主詞呼應標誌(subject agreement marker)與受詞呼應標誌(object agreement marker)。

並非所有的呼應動詞都可以標示主、受詞，因此依據呼應的格位數量分爲“單一呼應動詞”(single indicating verb)，以及“主受呼應動詞”(double indicating verb) (Padden 1989)。“單一呼應動詞”的移動起點或終點位置在身體部位，因此只能作主詞或受詞的呼應。如台灣手語中的動詞“叫”，不論主詞人稱，其移動起點必須從嘴巴位置向前移動，但其移動終點可以根據受詞人稱改變位置。因此在例(4)“老師叫學生”的句子中，雖然將主詞老師打在左邊位置(圖 2.4a)，但動詞無法與主詞呼應而從右邊位置開始移動，必須仍從聾人的嘴巴位置向右邊第三人稱的位置移動(圖 2.4b)，最後再將受詞“學生“打在右邊位置(圖 2.4c)。

(4) 老師 i　叫-j　學生 j。
‘老師叫學生。’

a. 老師 i　b. 叫-j　c. 學生 j

圖 2.4

“主受呼應動詞”的起點位置和終點位置均無限制，可以在主、受詞代表的空間位置作有方向性的移動，如例(5)“他問朋友”的句子中，先將手語“他”打在右邊位置(圖 2.5a)，動詞“問”從代表主詞的右邊位置朝向另外方位移動(圖 2.5b)，最

後再將受詞“朋友”的手語打在動詞移動的終點位置(圖 2.5c)。

(5) 他 i　i-問-j　朋友 j。

‘他問朋友。’

a. 他 i　b. i-問-j　c. 朋友 j

圖 2.5

呼應動詞同樣可以加上空間性的修飾形式表現其他訊息，如動詞“問”以重複方式可以表示問了很多次(程度)或一直問(動貌)；在空間中以從左到右邊方向的一次橫向移動可以表現複數的受格人稱(如問很多人)。

2.2.3 空間動詞 (Spatial Verbs)

空間動詞與呼應動詞因爲外在形式相似—均有從一處移動到另一處的移動成分，曾一度被歸爲同一類型的動詞，稱爲方向動詞(direction verb) (Friedman 1975)，然而 Padden (1989)指出兩種動詞對空間的使用方式不同，雖然形成方式相似，但構詞上的意義卻是不同的。對呼應動詞來說，動詞手勢移動的起點和終點代表語法上的主詞(主體)、受詞(受體)角色，即人稱的位置；而對空間動詞來說，卻是代表物體在實際空間中移動的起點、終點位置。

Sutton-Spence and Woll (1999)舉例，呼應動詞“給”與空間動詞“移動”分別在在“他給她”與“從左邊移動到右邊”，兩句形式上是相同的，都是將手勢從左邊移

動到右邊，但因爲手語空間的意義不同，造成解讀上有不同語意；若一個聾人將手勢改從右邊移動到左邊，對呼應動詞造成語法角色上的改變，變成“她給他”；但對空間動詞來說，移動主體相同，改變的是其實際移動的起點、終點和移動方向。

因此空間動詞主要表現物體在真實空間中的的靜態位置、動態事件發生的位置，以及移動時的起點、終點、路徑、速度、方式等等訊息，構詞上則不能加入表現人稱的曲折變化。

空間動詞尚可依據動詞中的構詞成分、表現的訊息作次分類，這些次分類的空間動詞均帶有地點構詞，但其他成分則有不同呈現，分別爲：

a. 動詞打在不同手語空間位置上，代表物體的靜態位置或動作發生的位置，如掛、放、釘等等，不依物體的不同而改變手形。

b. 手形代表物體的語意屬性，同樣語意類別的物體可以使用相同的手形，稱作分類詞 (Supalla 1986)或代形詞 (Sutton-Spence and Woll 1999；Chang, Su and Tai *to appear*)，因此可以表現名詞物體、位置、移動方向、移動方式、速度等概念。如車子彎曲前進、人走過來。

c. 手形表現物體被操弄的形式，通常加入一個移動形式，表現物體在空間中被移動的方向、方式等。如書放上書架、把箱子抬至某處。

上述空間動詞的各種次分類中，其中 b.類動詞可以利用手形表現物體的語意概念，如物體的語意屬性，如車子、人類、動物；或外型大小形狀，如長條、圓形等；或物體被操弄的樣子，由於擁有相同特徵的物體可以在動詞中使用相同手形，因此手形被稱爲分類詞，而這類空間動詞又稱爲分類詞動詞(classifier verbs) (Supalla 1986)。

分類詞結構是空間動詞的一種，在手語空間中移動時，手形及方位代表某個

物體在真實世界的存在姿態，移動的起點和終點可以對應到真實空間中起點終點的位置，手語移動的方向和方式，也代表物體真實的移動路徑，因此動詞是由有意義的構詞成分所組成的。如例(6)要表達汽車開上山，動詞以代表車子類別的手形“手”，以指尖朝前的方位，在手語空間中，從較低處移動至較高處，代表從山底往山上開的移動方向，因此分類詞結構的每一組成成分都是可以對應到物體在真實地理空間環境的構詞。

(6) 車子　山　　車子代形詞-開上山。
　　‘車子開上山。’

a. 車子　　b. 山　　c. 車子代形詞-開上去

圖 2.6

分類詞結構在文獻中的定義是無法表現數量訊息，但在台灣手語中，卻被發現仍可表現複數訊息，如以代表複數的手形“同”表示；或加入空間性的修飾形式如很多顆紅豆在桌上，便以畫圈的移動方式表現、很多鳥停在電線桿上，則以鳥的分類詞手形畫一直線的移動方式表現，這是台灣手語和英國、美國手語相異之處。

2.2.4 小結

這一節中我們以 Padden (1989)及 Sutton-Spence and Woll (1999)的動詞分類爲基礎來檢視台灣手語動詞的表現情形，得知不同動詞類型可以表現的語言訊息

各有不同。普通動詞可以表現時貌、方式訊息，受格語法角色可以靠眼神記號(eye gaze)標誌出。呼應動詞表現時貌、方式、名詞論元的人稱、數量等訊息。空間動詞則表現出時貌、方式、數量、物體的位置、移動等的語意訊息，其中一類空間動詞稱爲分類詞結構，其手形成分還可以表達物體的本質特徵。因此，只有空間動詞能夠表達物體在空間中的位置和移動概念，又只有分類詞結構能以手形成分代表物體，具有相同本質特徵的物體則在分類詞結構中使用相同的手形成分，和口語中的分類詞有相似的分類形式表現。爲進一步探討手語與口語的分類詞究竟在語言結構上有何相似與相異之處，在下一節中，我們將介紹過去學者對於手語分類詞結構的構詞分析與分類，以及過去被提出比較的口語例子，並比較兩者的異同。

2.3 分類詞結構

分類詞結構以手形代表物體的種類，結合動詞字根，表達物體在空間中動態移動和靜態位置的空間關係。由 Frishberg (1975)首度發現，在動詞“會面”中(圖 2.7)，雙手手形“一”代表兩個人的會面動作，因此手形在動詞中可以表現名詞論元中的某些特徵，因此稱之爲分類詞(classifiers)。

圖 2.7

Supalla (1982, 1986)進一步深入分析手語的分類詞，他將分類詞結構視爲包

含表示位置或移動的構詞字根，而手形則爲附著於字根上的綴詞，而此一手形構詞具有代表物體內在本質的語意，與口語的分類詞有相似特徵。構詞字根可以決定動詞事件的語意，手形代表的是動詞論元，Supalla 還把身體一併列入是可以代表論元的器官。

Supalla 是首位分析手語分類詞述語的學者，他的分析承先啓後引發後人深入思考分析手語中的分類詞結構，爲極具代表性的作品。他認爲分類詞結構雖然具有像似性(iconicity)，但我們可以將之分析爲“多數構詞表位置移動動詞”(multimorphemic verbs of motion and location)，他也首次提出這些動詞是由有限的構詞、並以有規則的方式結合而成的，爲具有語言特徵的結構。2.3.1 與 2.3.2 節將分別介紹 Supalla 對分類詞結構中動詞字根與其他綴詞的構詞分析。2.3.3 節則針對手形綴詞作分類並描述。

2.3.1 字根

Supalla (1982, 1986)將分類詞結構中的移動或靜止成分視爲此一動詞結構的字根。動詞字根可以表現物體不同語意的述語類型，如表現物體的存在(existence)、位置(location)、移動(motion)。而這三類述語又各有兩種形式：靜止(anchored)和移動(displaced)形式。以下就這三種述語類型與其各兩種形式進行說明。

動詞字根可以分爲：

a. 靜態字根 (Stative root)：代表“存在”述語，用來表達某物體的存在。其靜止形式中，手形靜止(hold)不移動，表現物體以某姿態存在。另外的移動形式中，手的移動不代表物體的移動語意，而在描繪物體的外型輪廓(tracing movement)，代表具某種外型的物體存在於空間中。如表現物體的平面、圓柱狀。如圖 2.8 與圖 2.9。

靜止形式字根　　移動形式字根

車子 (存在)

圖 2.8

圓柱狀物體 (存在)

圖 2.9

b. 位置字根 (Contact roots)：用於“位置”述語中，代表物體存在於空間中的某一位置，其靜止形式是以手形接觸另一手或身體(contact movement)，代表與物體的接觸。而移動形式則以手形加上短暫的向下移動(stamping movement)，不是表示物體的移動，也不是描繪物體的形狀，而是具有表示靜態位置的意義。如車子位於某處、小狗位於某處。

靜止形式字根　　移動形式字根

車子在一平面上

圖 2.10

車子在某處

圖 2.11

c. 動態字根 (Active roots)：可以表現物體的動態情形，手在手語空間中的移動確實表示物體在真實情況中的移動，兩者在移動方向、移動方式有類像對應性。其靜止形式是以手形其方位的改變表現物體的方位變化，

如車子轉向；而移動形式表現的是物體在空間中不同位置之間的動態移動。如車子從前面開過。

靜止形式字根

車子轉動

圖 2.12

移動形式字根

車子直線前進

圖 2.13

2.3.2 綴詞

字根又可以和許多綴詞結合，Zwitserlood (2003)將此一複雜系統簡單整理爲三種綴詞：移動綴詞(movement affixes)、分類詞構詞(classifiers)與位置綴詞(placement affixes)。移動綴詞和字根有相同的特徵，可以表示移動方式、移動的大小及方向。分類詞則是必要的構詞，語意上可以代表主體或背景物。位置構詞標示物體在空間中和另一物體的相對位置，若和靜態字根結合，代表物體的位置(position)。每個移動綴詞都可以附著一個獨立的地點構詞(locative morpheme)，以表現主體、背景間的空間關係，如在…上面、在…底下、在…旁邊、在…裡面等等。地點構詞又可以附著方位構詞(orientation morphemes)，以表現物體的姿勢方位，如垂直或傾斜。另外尚可附著距離標誌(marker for distance)，以標明物體之間的遠近距離(unmarked、minimum、maximum)。

由上述可知，Supalla (1982)分析分類詞系統的綴詞數量過於繁多複雜，Liddell (2000)便曾爲此提出批評，如他針對“一個人走向另一個人”的動詞，認爲依據 Supalla 的分析方法，提出需要四個動詞字根、以及多達二十五個綴詞，始

能完全解釋此一動詞的構詞成分。因此，Supalla 的構詞分析並非爲最完備的解釋，又因爲本文的重點不在討論其他綴詞，而在手形成分，因此，在此只提出 Supalla 的概略重點分析，不再深入討論此分析的缺失和其他學者的批評言論。

2.3.3 手形分類詞

早在 Frishberg (1975), Kegl and Wilbur (1976), Supalla (1978)的文章中便已揭示手語中表現物體位置和移動的動詞(verbs of motion and location)中包含了分類詞，Supalla(1982, 1986, 1990)則在日後的分析中，強調手語和口語雖屬不同語言系統，但同樣具有名詞分類詞的結構，並在種類與功能上有相似性。手語分類詞是可以代表某類名詞物體的結構，不只運用手形還包括了聾人的身體，依據他們的語意和特徵分爲五類：

2.3.3.1 大小形狀分類詞 (size and shape specifiers, 簡稱 SASSes)：

這類分類詞可再依據手形的移動與否而分爲兩類：“靜態大小形狀分類詞”(static SASSes)，與“描繪大小形狀分類詞”(tracing SASSes)。“靜態大小形狀分類詞”是由更小的單位如指頭、前臂所組成。Supalla 認爲手形中的指頭是有意義的單位，如圖 2.14 所示，以台灣手形名稱說明，手形“一”(食指)代表細長物體，手形“棕”(食指＋中指併攏)代表窄、長物體、手形“手”(五指併攏)代表寬、長物體，中指、無名指與小指無法單獨出現，是附著構詞(bound morpheme)。靜態大小形狀分類詞將物體視爲一個整體，依據物體的外型作分類，物體可以是沒有維度的點狀，或一維、二維的線狀、二維的面狀、三維的立體狀。

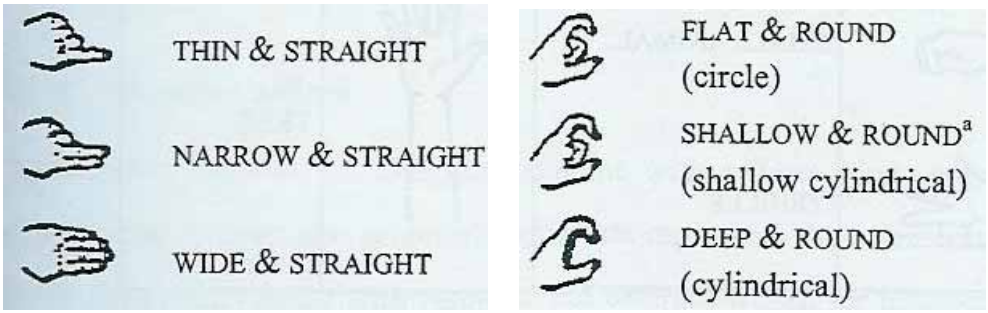


圖 2.14　(Supalla 1982:38)

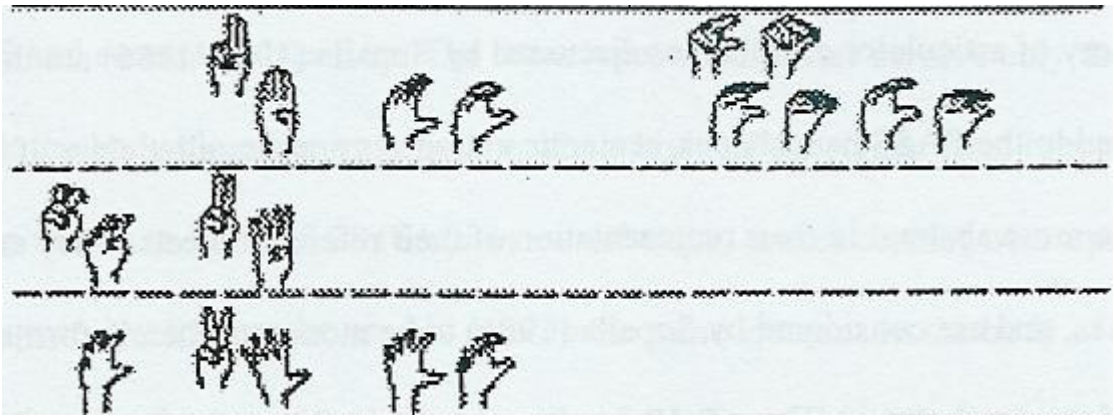
Supalla (1982, 1986)又將手形依據結構的複雜度分爲三個層次：第一層次只使用到食指，或與拇指的合作，用來指涉細狀的長條、圓形或有角度的物體。第二層次包括了其他指頭，手形用來表示較第一層次稍寬的物體。第三層次則又加上了手臂或另一隻手，表達外型更大的物體(如圖 2.15 所示)。

描繪大小形狀分類詞的形式結構則除了手部構詞(即上述三種層次的手形)還包括手的移動，手的移動形狀代表物體的輪廓，而非單靠手形可以達成。

點狀	線狀	圓形	角度	大小
分類詞	分類詞	分類詞	分類詞	分類詞

第一層次

第二層次



第三層次

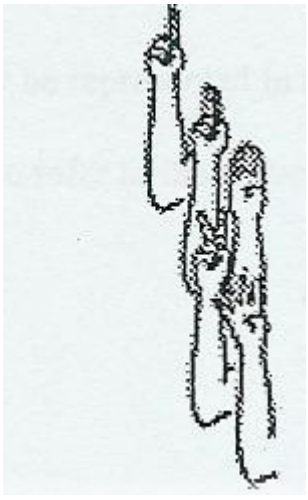


圖 2.15 (Supalla 1986: 206)

2.3.3.2 語意類別分類詞 (Semantic classifiers)

“語意類別分類詞”的數量有限，表達較抽象的語意概念，不像大小形狀分類詞，可以分析成更小構詞，語意類別分類詞的手形本身就是一個單一的構詞。他們可能是從大小形狀分類詞演變而來的，如交通工具分類詞手形本來單指“船”，到今天可以指涉具有相同語意的物體，包括了汽車、卡車、摩托車等 (Zwitserlood 2003)。

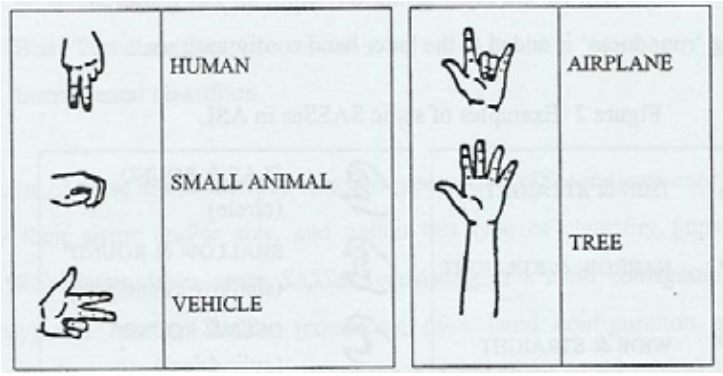


圖 2.16 (Supalla 1982:41)

2.3.3.3 身體分類詞 (Body classifiers)

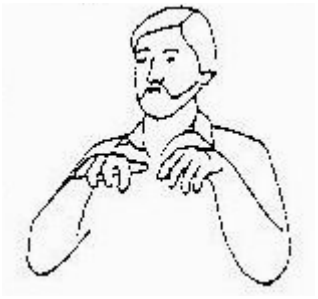
前面兩種分類詞牽涉手部在空間移動，而身體分類詞則是以自己身體代替物體的身體，但只限於單一的有生命物體名詞，身體分類詞不能表現物體在空間中的移動。

打到眼睛

圖 2.17 (Supalla 1986: 208)

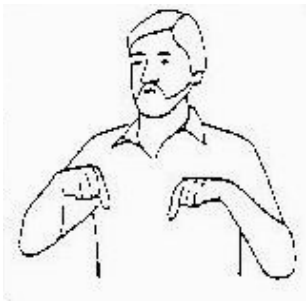
2.3.3.4 身體部分分類詞 (Bodypart classifiers)

牽涉到以身體或手部代表物體的某一身體部分，可以利用大小形狀分類詞表現，通常打在與現實生活中物體的相關位置上。如將手指伸直置於嘴巴旁邊，可以代表牙齒。描繪大小形狀分類詞也可以用來表示身體部位，如在臉部前畫一圓圈，便可代表臉部。Supalla 另外還指出一種四肢分類詞(limb classifiers)，是利用手或加上手臂表現物體的四肢，如以手形“手”代表腳部(圖 2.18)、手形“一”代表腿部(圖 2.19)。



動物爪子

圖 2.18 (Supalla 1986: 209)

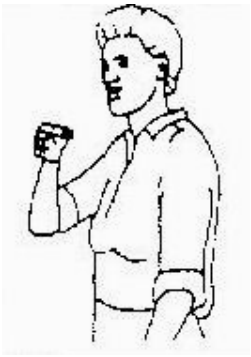


腿

圖 2.19 (Supalla 1986: 210)

2.3.3.5 工具分類詞 (Instrument classifiers)

工具分類詞是以手形代表操弄物體的動作，Supalla 又將之分爲兩種：“操弄手形分類詞”(instrumental hand classifier)，以手部模仿握持物體的動作，手形會依據與物體接觸的手勢，以及物體被握持物位的大小形狀而改變。另一種稱爲“工具分類詞”(tool classifiers)，表現工具被握持且操弄時的動作樣子。這些工具分類詞有詞彙化的現象，如剪刀、電話、搥子、鑰匙等等，都是以握持物體的方式形成手語詞彙的。



手持咖啡杯

圖 2.20　(Valli and Lucas 1995：79, 圖 27)

2.3.4 小結

分類詞動詞是手語裡構詞十分複雜的語法結構，Suaplla (1982)雖然嘗試將之系統化分析，但一個簡單的移動動詞仍需要十分龐大的構詞成分才能解釋，本文只簡單介紹基本字根類型和其他相關綴詞成分，主要針對又稱作分類詞的手形成分作詳細描述。Supalla (1986)研究手語如何運用手與身體在表位置與移動動詞中表現手語的名詞分類詞，他認爲手語與口語系統不同，手語結構能將構詞結合，以共現形式呈現，和實際物體在空間的表現有極高的像似性，但在分類詞結構上，與口語卻有極高相似度。他將手語分類詞依據劃分名詞的方法，將美國手語基本上劃分爲五種分類詞，而其中某些類型又可再作次分類。上述手語分類詞類型是否均可稱作分類詞、又分類詞的定義爲何是我們接著要探討的問題，下一節中我們將先討論手語中所宣稱的分類詞和口語分類詞的比較情形，以瞭解手語分類詞在名稱、定義上的妥適性。

2.4 手語分類詞與口語分類詞的比較

由於手語在表現物體靜態位置和動態移動時的動詞結構中，其手形成分具有表現物體某些內在特質的特性，學者便引用口語中的分類詞結構，將兩者作一類

比，並採用相同名稱稱呼。究竟手語的分類詞結構名稱只是學者爲了幫助對手語結構的瞭解和其語言地位的建立，抑或兩者真具有相同的功能特性？這是一個值得深入研究的問題。以下將先檢視學者提出的口語例子作一比較。

2.4.1 手語與 Navajo 語

最早將手語的分類詞結構和口語比較的學者如 Supalla (1980)與 McDonald (1982)引用了 Allan (1977)對於分類詞的描述，將手語中的分類詞結構與口語系統中阿撒巴斯卡語系(Athabaskan)的述語分類詞(predicate classifier)作一類比，並以 Navajo 語作代表，動詞中融合了事件動作的語意和參與者的特徵。例如：

(7) Beə eə soə siə **-ɱ aə**
錢 完成式-躺(圓狀物)
一枚硬幣躺在那裡。

(8) Beə eə soə siə **-niə l**
錢 完成式-躺(集合物)
一堆零錢躺在那裡。

(9) Beə eə so siə **-ltsoə oə z**
錢 完成式-躺(長形彈性物)
一張鈔票躺在那裡。

前三例中，與完成動貌 siə 結合的字根“**ɱ aə** 、**niə l**l、**ltsoə oə z**”等，之所以稱爲動詞分類詞結構乃是因爲他們將其論元名詞的特性如圓狀物、集合物、長形彈性物等語意表現於動詞字根中。

這樣的比較事實上遭到許多學者如 Engberg-Pedersen (1993)、Zwitserlood (1996)、Schembri (2001)、Grinevald (2000)的反對，原因在於他們認爲作這樣的比較，根本上是對 Navajo 的錯誤分析。他們以 Allan 對於口語中的分類詞定義

的兩個條件爲證據提出反駁：(a) 在特定情況下在表層結構中以獨立的構詞身份出現，(b) 他們是具有表現物體顯著特徵或內在本質的意義。

他們認爲 Allan 將 Navajo 視爲分類詞語言的一種已違反了自己對於分類詞的定義，Navajo 的動詞事實上包括了動貌標誌和動詞字根，而動詞語意和分類成分(classificatory element)是結合在動詞字根中的，與其定義中的“在表層結構中以獨立的構詞身份出現”不符。

但分類詞的定義不同學者各有不同看法，如 Dixon (1980)只將 classifier 用來指涉在名詞片語中的獨立構詞，Mithum (1986)用來指涉複雜動詞(verb complex)中的名詞成分(nominal)，另外根據 Trask (1993)的定義，分類詞爲語法化的詞，通常爲名詞片語的成分之一，特別是有數字一起出現時，分類詞則依名詞物體的語意特質作選擇。Schembri (2003)便質疑，分類詞若在口語中的定義尚未達成共識，如何評論手語是否有分類詞？又手語中的這種結構該如何稱呼？

語言中本來就有許多現象不是可以清楚劃分定義的，因此產生所謂的典型和非典型的解釋，Craig (1994)便認爲分類詞同樣是沒有清楚界線(categorical)的語言系統，分類詞系統有符合較多條件的典型分類詞和符合少數條件的非典型分類詞，意即典型的程度，和符合定義條件的多寡成正比。而分類詞系統由語言的歷史演變過程中，可能從某一類型變成另一種類型，這樣的現象往往可以證明其漸進性(gradient)。

Aikhenvald (2000)根據出現在動詞中的分類詞形式區分出三類，並認爲這三種形式雖然在構詞上有所不同但仍有相同的分類特質，可視爲是一種語法化的演進過程。

A. 分類性名詞的嵌入 (classificatory noun incorporation)：名詞可以單獨出現或和動詞一起出現形成複雜動詞。通常嵌入動詞中的名詞有對句中的論元如主詞或受詞作分類的功能，此一分類名詞有一般屬性的語意特徵，而論元名詞

則表現更精確的物體名稱。如 Mayali 語 (Evans 1996)的例子，論元名詞爲明確的物體名稱，動詞中的分類名詞表示此物體廣泛的屬性語意。

(10) ga-rrulk-di an-dubang
第三人稱.非過去式-總稱.分類詞：樹-站(非過去式) 第三類分類詞-鐵樹
一棵鐵樹站在那裡。

B. 分類性動詞綴詞 (verbal classifiers that are affixed to the verb)：分類性名詞不可以單獨出現，可以對句子論元的特質如形狀、大小或語意作分類，以綴詞形式出現於動詞。如 Imonda 語：

(11)a. Sa ka-m **poə t**-ai-h-u
椰子 第一人稱單數-目標 分類詞：水果-給-接受者-祈使
給我那顆椰子。

b. Oye-**pu'i**-co-ti
煮-分類詞：圓-物體-進行式
他在煮(圓狀)東西。

C. 分類性的動詞字根 (suppletive classificatory verbs or classificatory verb stems)：又稱分類動詞 (classificatory verbs)，其動詞字根的選擇受到論元特質的限制，動詞結合了物體特質和狀態事件，如 Ika 語：

(12)a. K˙ n **gakoə** uə
棍子 放下：長形物 助動詞
把棍子放下。

b. Ribru **pa** uə
書 放下：扁形物 助動詞
把書放下。

Aikhenvald 並未因第三類的“分類性的動詞字根” (suppletive classificatory verbs or classificatory verb stems)缺少獨立性的分類構詞，就將之排出於分類詞的系統之外，相反的，他認爲這三類分類詞正好可以看出分類詞的歷史演化過程，從可以單獨出現的名詞演化爲動詞裡的名詞性綴詞，最後和動詞結合變成一個分類性動詞字根，此時已看不出其分類功能的成分。

Craig (1994)與 Grinevald (2000)曾將美國手語列入動詞分類詞(verbal classifier)語言之一，但均未詳細說明手語屬於底下次分類中的哪一種。Grinevald 認爲對於手語中的分類現象需要更多的研究來區分真正的分類詞和有分類功能的詞彙標誌。後來的學者在作兩者的比較時，則已清楚說明手語和動詞分類詞底下的次分類—分類性動詞綴詞(verbal classifiers that are affixed to the verb)，兩者有相似的特徵了。

2.4.2 手語與其他動詞分類詞語言

Aronoff, Meir, Padden and Sandler (2003)認爲，根據 Seneft (2000)對於分類詞的定義—根據語意特徵將物體作分類的構詞，手語可也稱爲分類詞語言，而手語的分類詞最好與 Grinevald (2000)所說的動詞分類詞(verbal classifiers)—意即在動詞中的綴詞成分(that takes the form of verbal affixes)比較，分類詞以動詞的形式出現，他們舉出 Grinevald 提出了口語中的兩類分類詞在手語中也可發現，即語意類別分類(essence categories)和外型分類(physical categories)。

語意類別分類(essence categories)和手語中的語意或整體分類詞(semantic or entity classifier)不僅在語意上，在構詞上也極爲相似(均爲 bound morpheme)。如卡育加(Cayuga)語，動詞中包含了相關名詞論元的語意特徵，如例句中的 nahskw(家畜)爲 So:wa:s(狗)的分類詞；treht(車子)爲 Skitu(雪上摩托車)的分類詞。Cayuga (Mithum 1986：386)

(13) a. So:wa:s akh-**nahskw**-ae’
狗 我-分類詞 (家畜)-有
我有一隻狗。

b. Skitu ake’-**treht**-ae’
Skidoo 我-分類詞 (車子)-有
我有一台雪上摩托車。

外型分類詞(physical categories)則和手語中的大小形狀分類詞(size and shape specifiers)相似，意指物體的外型特徵，手語中則排除描繪大小形狀分類詞(tracing SASS)。如 Digueno 語 (Langdon 1970:78)，動詞中字根 mi(拿)與 xi(拉)會加上受體外型特徵的綴詞如“a”代表長條物體、“tu”代表小型圓狀物、“c”代表一桶狀物體。

(14) a. **a’**mi… 拿(長條物體)
tumi… 拿(小型圓狀物)

b. **a**xi… 拉(長條物體)
c’xi…. 拉(一桶狀物體)

Aronoff, Meir, Padden 與 Sandler (2003)等人認爲在手語中使用與口語相同的名稱可以幫助瞭解其結構與比較兩者的相似性，即使上述兩種口語例子的分類詞和手語在形式和分佈上不盡相同，也不能就此否認手語也有分類詞結構的說法。

另外有學者如 Zwitserlood (2003)同樣將手語的分類詞結構和口語的動詞分類詞(verbal classifier)作一比較並認爲兩者有極多相似的特徵。他認爲手語中有一群”有意義的手形”(meaningful hand configuration)可以在動詞中和其他構詞結合表現物體的移動和位置，與 Aikhenvald (2000)對口語的動詞分類詞的定義有許多

相同之處。兩者相同的特徵有：

(15) 動詞分類詞在口語與手語中的共同特徵

a. 爲黏著構詞 (bound morpheme)。

b. 和句中論元連結 (linked to argument of the verb)。

c. 在不及物動詞中爲主詞，及物動詞中代表受詞 (Subject or direct object)。

d. 爲了方便在言談中追溯論元 (reference-tracking function)。

e. 限制於某類的動詞 (limited to a subset of verbs)。

f. 依其形狀大小對論元分類 (categorizing the referents)。

g. 分類詞的選擇是不定的，一個物體可以有不同的分類詞，依據物體的不同特質 (variation)。

在手語的分類詞結構中，其手形成分爲黏著構詞，不單獨使用，一定要和動詞一起出現才有意義，而且其語意是和句子中的論元名詞作連結的，在不及物動詞中代表直接主詞，在及物動詞中代表間接受詞。他們在言談中，有回溯論元的功能，並依論元的語意或外型特徵作分類詞的選擇，且一個名詞物體往往根據物體的不同特質擁有不同的分類詞。

因此 Zwitserlood (2003)認爲手語在表達物體移動、位置與存在(verbs of motion, location, existence)的動詞結構爲一種分類詞動詞，代表某種物體在空間中移動，處於靜止位置，或存在於某個位置。

2.4.3 小結

手語中最早被學者 (Frishberg 1975, Kegl and Wilbur 1976, Supalla 1978)稱作分類詞結構的動詞，只限於用來表現物體的靜態位置和動態移動的述語，由於這種結構的手形成分可以表現相關物體論元的語意特徵或體積外型，與口語的分類

詞的定義相似，早期的學者 Supalla (1978)、McDonald (1982)將之與口語中的動詞分類詞語言—阿撒巴斯卡語系(Athapaskan)的語言做比擬，但事實上這兩者在構詞上的結構並不十分相似，後來的學者則更明確指出手語與分類性動詞綴詞語言有較多相似特徵。但手語使用分類詞的名稱並未被所有的學者所接受，下節將討論其他學者反對的原因論點以及他們提出的其他解釋。

2.5 手語分類詞名稱的爭議

Supalla (1982, 1986)在描述美國手語分類詞時，依據手形構詞成分代表的意義，將之分類爲：(1) 大小形狀分類詞 (size and shape specifiers, 即 SASSes)，其中又包括靜態(static)形式。(2) 語意類別分類詞 (Semantic classifiers)。(3) 身體分類詞 (Body classifiers)。(4) 身體部分分類詞 (Bodypart classifiers)。(5) 工具分類詞 (Instrument classifiers)。

但往後不少學者在對分類詞作分類時，各人自有一套分類的範圍系統與分類名稱，差異性極大。下列爲 Schembri (2003)將歷年來學者分類的名稱種類所作的統整，並與自己的分析種類作類比歸納 (見 Schembri 2003：10)。

McDonald(1982)[2]	**x-type of object、Handle x-type of object classifier。**
Schick(1987)	**Class、Handle、Size and shape specifier**
Engberg-Pedersen(1993)	**Whole entity、Limb、Handle、Extent**
Supalla (1986)	**Size and shape specifier、Semantic、Body、Body part、Instrument**
Corazza (1990)	**Grab、Surface、Quality、Descriptive、Perimeter**
Brennan (1992)	**Semantic、Size and shape specifier、Tracing、**

[2] 作同樣分類的學者尚有 Johnston (1991)、Shepard-Kegl (1985)、Wallin (1996)

	Handling、Instrumental、Touch morphemes
Liddell and Johnson (1987)	**Whole entity、Surface、Instrumental、Depth and width、Extent、Perimeter-shape、On-surface**
Schembri (1996)	**Verbs of motion and location、Handling、Visual-geometric description**

表 2.2

Schembri (2003)的整理可以看到許多不統一的現象，如不同學者的分類種類相同，其內容定義卻不盡相等。他舉例將分類詞分爲 x-type of object 與 handle x-type of object classifier 兩類的 Wallin (1996)和 Zwitserlood (1996)將 verbs of visual-geometric description 排除在外，但 McDonald (1982)將他視爲 x-type 類分類詞，而 Johnston (1991)將之視爲 handle x-type of object classifier。然而分類的種類與內容即使相同，不同學者也可能使用不同名稱稱呼。如 Schick (1987)與 Schembri (1996)的三種分類類型。

上述各式名稱反映了不同學者對手語分類詞在構詞結構、功能上不同的認知看法，由於學者對於早期被稱爲分類詞結構在手語中的定義、功能、種類、與口語差異之處或者是否該稱爲分類詞等基本問題均仍未達成共識，因此極難達到對話討論的目的，是手語研究日後將需努力釐清的目標。

分類詞結構原本只被用來稱呼於表現物體動態的移動與靜態位置的動詞，但分類詞這個名稱後來被學者延伸使用於其他述語中，造成上述分類混亂的情況，Schembri (2003)在其整理的分類表中，可以將大部分學者所做的各類分類詞歸納爲三類 (Zwitserlood 1996)：操弄手形(handling)、描繪輪廓手形(visual-geometric description)、物體手形(entity)。以下三小節將分別就此三類構詞手形討論他們在動詞結構中的本質，分析是否均具有分類詞的特徵。

2.5.1 操弄手形動詞 (Handling hamdshape)

這類動詞以模擬手持物體的樣子作爲手形，通常有一外在力量即主體操弄物體，如一個人把書放上書架。但許多學者 (Schembri 2001；Engberg-Pedersen 1993；Wallin 1996)認爲這類描述操弄物體時所使用的手形，受到物體被操弄的部位及其特徵所影響，只能間接且部分反映物體的某一特徵，而非物體整體的特徵，因此不應該將這類動詞的手形稱爲具有分類物體功能的分類詞。例如手持咖啡杯時手形，只能代表咖啡杯的把手部分，無法完全反應咖啡杯本身最顯著的橢圓杯身，因此手形只能代表部分特徵，沒有對物體的大小形狀作分類的功能。又同一物體，允許不同的操弄方式，這同樣也影響了手形的選擇，如在台灣手語中手拿筆寫字(手形“呂”, 如圖 3.21)或拿筆當武器(手形“S”[3], 如圖 3.22)，又如對鑰匙的操弄可以有分類詞手形“呂”(手持鑰匙狀)或手形“S”(拿鑰匙開門狀)，均會分別依其動作選擇適當對應的手形，因此證明手形和物體並無絕對對應分類關係，手形只能反應不同操弄的方法，不同的手形可以代表同一物體，差別只在於操弄的方式不同而已，無法真正達到反應操弄物體的外型特徵，而作分類的功能。

圖 21. “呂”

圖 22. “S”

2.5.2 描繪輪廓手形動詞 (Visual-geometric description)

Supalla (1986)將表現物體大小形狀的手形分爲兩類，一類爲靜態，即只以手形表現物體外型；另一類爲動態，即除了外型之外，必須加上移動成分來畫出物

[3] 屬於美國手語中的手形。

體的外在輪廓、如深度高度，此一移動成分並非表示物體在空間的真實移動，其移動軌跡能描繪物體的外型輪廓，這類述語通常有兩種表現方式，可以雙手在起點時位於同一處，可以雙手朝不同方向移動，或者一手不動，另一手移動 (Supalla 1986)。

過去有人認爲移動成分也是一種分類詞，表現物體的顯著特徵，但 Schembri (2001, 2003)針對加上移動成分的外型動詞討論，提出這類動詞的主要功能不再對物體作分類，而是提供物體的視覺上輪廓特徵的描繪，手形和移動成分同時提供這些訊息，並視之爲一種形容詞述語。Marschark (1994)則將此結構批評爲手勢而已。Zeshan (2003)認爲這類動詞也是印度-巴基斯坦手語的造詞手段之一，由於手語中成爲習俗化的手語詞彙不多，爲彌補詞彙不足的情況，因此指涉物體時多會描述其外型形狀。台灣手語也有相同造字機制，如垃圾桶爲“髒 丟 桶子”、奶粉罐爲“牛奶 桶子”、筆筒爲“筆 桶子”。因此，若說這類結構有分類作用，也是在詞彙中的層次，其定義爲“在詞彙中的分類構詞” (class terms) (Grinevald 2000)，具有不同程度的多產性(productivity)。如在英文中加上構詞“-berry”與“tree”的例子：

(16)a. strawberry、blueberry、raspberry、boysenberry、gooseberry、marionberry……

b. apple tree、banana tree、orange tree、cherry tree、olive tree、palm tree……

在動態描繪物體外型輪廓時，必須以手形加上表現寬度深度的移動成分，雖然去除移動動作，手形仍可用來當作具某種體積的形狀物體在空間中的靜態位置，但兩者手形功用不同 (Zwitserlood 1996)，前者爲輪廓的概念、後者則爲整體物體的概念。在加上了移動成分的描繪動詞中，雖然手形表達了某種程度上的深度寬度，但真正是由移動的成分來表現深度寬度的。有人可以說移動成分也是

一種分類詞，表現物體的顯著特徵，但事實上，這些形式的功能不再對物體作分類，而是提供物體的幾何外型特徵的描繪。手形和移動成分同時提供這些訊息，爲一種形容述語。

2.5.3 表靜態位置和動態移動動詞 (Entity handshape)

手語分類詞最早定義於表現物體靜態位置和動態移動的語境中，手形和動詞結合，其選擇是根據物體的類別如人類、交通工具或外型大小形狀如圓狀物、細條物體等等。Engberg-Pedersen (1993)卻提出反對並認爲只有當手形的選擇是受到物體的內在或外在特質影響而來選擇手形時，我們才可宣稱手形成分是分類詞。他舉例，在丹麥手語中，手語使用者在表達人的移動時，會依照不同的移動動作，選擇不同的分類詞手形，如手形“二”習慣用於如掉、跳、坐、躺等移動方式。手形“一”則習慣使用於表現某人接近或經過某人，或兩人見面或離開。因此Emgberg 認爲手形的選擇和表達的動作事件息息相關，當分類詞手形不只對物體的類別作選擇，還受到動詞語意影響時，稱這些手形爲分類詞極不妥當，因爲這些還包括了動詞意義，手形的主要功能似乎不在做分類而在代表物體，並有回溯名詞論元的功能(referent-tracking)。Wallin (1996) 與 McDonald (1982)則均認爲，同樣的物體在不同語意下，如作爲主動移動的主體或被動下被操弄而受到移動的受體，手形的選擇有所不同。由此可知，手形的選擇不完全是依據物體的本質特徵作分類，還會受到動詞本身的語意影響。因此稱之爲分類詞不如論元代形詞來得有意義，較可以彰顯其主要功能。下一節，我們將針對用於表現物體的靜態位置和動態移動時，此動詞中的手形成分使用之動機與功能。

2.5.4 小結

手語中的分類詞在各學者的分析下，範圍、種類及名稱自成一格，對於分析

討論均造成極大困難。我們針對了不同種類的手語分類詞作一分析後，發現這些動詞功能、特徵均不相同。如操弄手形，其代表我們操弄物體的手勢，而同一個物體可能依據不同操弄方式而有不同操弄手形，而完全不同形狀的物體，可能因爲操弄方式相同而使用相同的手形，但操弄手形可能只反應物體的某一部分而已，並無法達到反應整體物體本質特徵的功能。又如描繪輪廓手形，通常都要搭配移動成份，才能達到描繪物體輪廓的功能，因此光靠手形並無法表現，而此一結構又有彌補手語詞彙不足的情況，或作描繪物體外型體積形狀的形容詞述語。而表現物體位置或移動的手形分類詞，並非完全反應相關名詞論元的特徵，還會因不同動作語意而選擇不同分類手形，雖然分類詞和物體本來就不是完全一對一的關係，常因其他語用因素而改變，不能據此反駁分類詞的分析，但在下一節中，我們將針對此一動詞手形使用的動機起源、使用情形及真正在動詞中的功能提出此一手形仍和分類詞不完全相同的分析，以及此一手形與分類詞的關連。

2.6 代形詞說

早期提出手形有代形詞概念的學者有 Kegl and Wilbur (1976)，他們認爲這些單手手形能在語法結構中代替某個名詞，在述語中具有代形詞的功能，意即聾人先將物體的手語詞彙先打出，再利用手形代替物體，在空間中作移動。Supalla (1980, 1982, 1986)亦不否認手和身體在分類詞結構中是當作動詞的名詞論元的，形成手形綴詞後和動詞字根組成構詞複雜的動詞。

Sutton- Spence and Woll (1999)同樣站在代形詞的立場解釋這些手形，他們認爲這些代形詞手形的使用是爲了方便聾人在手語空間中移動以表達物體的動作語意。由於名詞物體的手語詞彙可能以雙手表現，或者需打在身體部位上而無法表現在空間中，當要表現物體移動的語意時，就需要使用單手，以便自由在空間中，加上方位、移動方式、移動路徑等成分，表達各種移動時的特徵訊息。

但並非所有述語都需要使用代形詞手形，這些需要使用代形詞手形的述語，多是在表達物體的位置或移動關係。如台灣手語的句子“一個人病了”中，在述語“病了”(圖 2.23)的手語動詞中，其手形並沒有代表主詞的語意；但在句子“一個人走了過去” (圖 2.24)，動詞手形“走了過去”不只傳遞了物體移動的訊息，其手形還代表了移動的主體“一個人”，因爲如果句子換成“小狗走過去” (圖 2.25)，動詞會因爲主詞的改變，而使用另外的手形成分。在述語中能夠代表物體的手形，有些是直接使用名詞物體的手語詞彙中相同的手形，如杯子、蘋果；然而並非所有名詞詞彙均如此，另外有些名詞詞彙是必須使用另外的代形詞手形作爲其動詞的手形成分，如小孩、車子。

生病

圖 2.23

一個人走過去

圖 2.24

小狗走過去

圖 2.25

Sutton- Spence and Woll (1999)認爲過去學者提出的分類詞結構，只是代形詞的其中一種，又因出現於表現物體位置和移動的手語動詞中而稱爲分類詞動詞。英國手語會將物體依其特徵分類，而在述語中以同一手形代替不同物體，因此分類詞這個名稱的使用是因爲手形能將不同物體分類成一個類別。分類詞只是手語表示物體位置和移動的動詞中，代形詞手形的選擇來源之一，基本上這些分類詞的功能仍在代表提過的物體，即作代形詞用。Sutton- Spence and Woll (1999)爲手語的分類詞下了以下定義：

(17) a. 分類詞意指一群具有相同特徵的物體

b. 分類詞是代形詞

c. 分類詞出現於代表位置和移動的動詞中

由此可知，分類詞和代形詞的概念對 Sutton- Spence and Woll 來說並不衝突，代形詞概念的範圍較廣，分類詞只是其中一種類型，除此之外，仍有許多其他選擇來源。Chang, Su 與 Tai (*to appear*)在分析台灣手語時，也認同 Sutton-Spence and Woll (1999)的論述，認爲分類詞在句子中有代表前面提過名詞物體的功能，因此稱作“代形詞”更爲適當；同時他們也認爲之所以有分類詞的特徵，乃因分類詞在分類學上爲一種上位詞(superordinate)，而上位詞在口語中則有回溯前述名詞片語的功能 (Miller 1991)，因此分類詞也是一種代形詞。

2.6.1 手語的共現結構

在第一章裡，我們已簡單介紹過 Talmy (1975, 1983, 1985, 2000)理論中語言在表達相對靜態空間關係時，會在句子裡表現的語意成分，如主體、背景、兩者的相對空間關係。手語則與口語是兩種截然不同的語言系統，在表達主體與背景的相對空間關係時，手語和口語在語法結構上同樣存在極大的差異。由於特殊的手勢與視覺表達系統，使得手語對於物體間的真實移動或靜態空間關係的表達，具有高度的視覺類像性，因此往往直接利用雙手分別代表主體物和背景物在手語空間中共現表達現實情況中兩者空間關係。這種物體共現的語法結構是以線性語音爲基礎的口語無法表現的。本論文便將以 Talmy (1975, 1983, 1985, 2000)理論中的語意成分爲基礎，討論台灣手語如何同時表現上述語意概念。

2.6.2 共現結構中的代形詞

前面曾提及 Sutton- Spence and Woll (1999)認爲名詞物體的手語詞彙可能以雙手表現，或者需打在身體部位上而無法打在空間中，因此聾人在表達物體的動作語意時，必須利用一個名詞物體的代形詞手形，以在手語空間中自由表現移動路徑或方式。結合 Talmy (1975, 1983, 1985, 2000)的主體與背景的概念，當手語必須要一手表現主體概念、另一手表現背景概念，以共現形式呈現在手語空間中時，勢必也需要突破 Sutton- Spence and Woll 所提到的手語詞彙問題，因此同樣需要利用一手代替主體、另一手代替背景的手形代形詞。

分類詞手形在 Sutton- Spence and Woll (1999)的分析下，只是代形詞的一種，觀察收集到的台灣手語語料可以發現，某些手形可以代表一群具有相同語意特徵的物體，同時也可以代替毫不相關的物體，例如，手形“九”(圖 2.26)可以代替船、湯匙，也可以代替魚、駱駝、青蛙等物體，而手形“民”(圖 2.27)則可代替人類或直立動物，同時也可以代替電話。我們極難從手形所可以代表物體中，找出他們的共同語意特徵，假設如此，這些手形對物體並無分類意義存在。有些手形則被發現只能代替單一物體 (Chang , Su and Tai *to appear*)，如手形“守”(圖 2.28)只能代表飛機、手形“七”(圖 2.29)只能代表橋，如此也喪失了分類詞代表一群具相同特徵的物體的功能。

圖 2.26 “九”

圖 2.27 “民”

圖 2.28 “守”

圖 2.29 “七”

雖然 Zwitserlood (2003)已證實了手語述語中的手形成分和口語中的動詞分

類詞在語意、構詞上有極多相似之處，他也承認，兩者仍有差異之處，例如口語的動詞分類詞不像手語的分類詞手形是必要的語法成分。手形成分和口語的動詞分類詞相同，均是追溯名詞論元的工具，可以視作一種呼應標記 (Supall 1982；Zwitserlood 2003)，但手形有更明確的代表功能，即代表前面已提及的手語名詞詞彙，就此意義而言，將手形成分稱爲代形詞，似乎更能體現其在結構中的真正功能。我們將在論文中以代形詞稱呼這類表現物體空間關係的複雜構詞結構中的手形成分，代形詞和文獻中稱呼的分類詞並非完全毫無關係，分類詞手形可以說是一種具有分類詞特徵的代形詞。

2.7 結論

本章首先將手語的動詞作一分類，依據他們的構詞結構、可以表達語意訊息的種類多寡作劃分標準 (Sutton- Spence and Woll 1999)，我們同樣可以將台灣手語區分爲三類動詞：普通動詞、呼應動詞、及空間動詞。空間動詞包括了文獻上的分類詞結構，意即結構中的手形成份可以代表一群具有相同本質特徵的物體，與表現物體位置或移動的動詞字根結合，形成構詞複雜的動詞，表現物體在空間中的動態移動和靜態位置。Supalla (1978)與 McDonald (1982)還引用了 Allan (1977)對於分類詞的描述，將手語中的分類詞結構與口語系統中阿撒巴斯卡語系(Athabaskan)中的 Navajo 語的述語分類詞(predicate classifier)作一類比。接著我們檢視了 Supalla (1982, 1986)對於分類詞結構的構詞分析，以移動或靜止成分視爲此一動詞結構的字根，並表現物體不同述語語意，如表現物體的存在(existence)、位置(location)、移動(motion)。手形則是有意義的並可以代表某類名詞物體的綴詞，依據他們的語意和特徵分爲五類：大小形狀分類詞、語意類別分類詞、身體分類詞、身體部位分類詞、工具分類詞。

分類詞結構後來被其他學者用來稱呼其他類型的分類動詞，如描繪物體外型輪廓動詞及操弄動詞，這兩類動詞的手形雖然都是有意義的構詞成分，但在語法

結構上已與當初用來表現物體靜態位置與動態移動動詞不同，如描繪物體外型輪廓動詞的移動成分，並不是真正表物體的空間移動，而較像一種靜態形容詞述語(Schembri 2001, 2003)；而操弄動詞的手形是代表另一個主體論元操弄物體的手勢，不能代表物體的內在特徵 (Engberg-Pedersen 1993；Wallin 1996；Schembri 2001)，因此分類詞的稱呼漸漸不被多數學者所接受。即使是原本表物體位置和移動的動詞，也遭學者批評其手形成分並不真正反應物體的語意特徵，而會因動作語意的不同而影響其選擇 (Engberg-Pedersen 1993)。

雖然 Aronoff, Meir, Padden and Sandler (2003)與 Zwitserlood (2003)再次以其他分類動詞語言與其各種語法、語意、構詞上的特徵證明，手語表物體位置與移動的動詞結構與口語的分類動詞語言是極相似的，但參考 Sutton- Spence and Woll (1999)對此種結構的分析，這些分類手形都是屬於代形詞的一種。Sutton- Spence and Woll 認爲，代形詞的需要是因爲其所代表的名詞手語詞彙可能是雙手手語，或侷限於某一位置，以致無法在手語空間中自由移動表現空間位置或移動關係。

本文則結合 Talmy (1975, 1983, 1985, 2000)的主體與背景的概念，比較了口語和手語在表達主體和背景的相對空間關係時的語法結構，口語雖然有不同的語法機制表現空間關係，但均是以線性語音結構表現三度空間關係。然而手語獨特的接收、表達訊息的系統使之能以一手代替主體、另一手代替背景，主體與背景的相對空間關係就投射至雙手的相對位置，手語系統得天獨厚的將主體、背景成分以及空間關係概念同時體現於此一共現結構中。在此一前提下，主體與背景物體自然也需要各自的代形詞以自由在手語空間中置於不同位置表現空間關係。

我們另外也提出了推翻代形詞均是分類詞的看法，以其在結構中的必要性、可以代表毫無共通性的物體，以及某些只能代表單一物體的代形詞手形佐證，代形詞手形並非完全具有分類詞的特性。不可否認的，某些手形確實能作爲一群具相同特徵的物體的代表手形，與分類詞以語意作分類基礎的定義相仿，但是我們

應該正視其在句法上的追溯與替代功能，客觀的以“代形詞”稱呼之。

第三章　　台灣手語之代形詞手形

3.1 引言

過去文獻對代形詞(分類詞)手形的研究多著重其不同語意分類，以及在空間關係中可以代表指稱的一群物體，並未考慮物體在空間關係中作爲主體或背景角色對代形詞手形選擇上的影響。本章將延續過去對台灣手語代形詞手形的發現(Smith 1989；Chang , Su and Tai *to appear*)，繼續擴充尚未列入紀錄的代形詞手形以及其所代表的物體。論文中所使用的代形詞手形名稱將參考手能生橋(Smith and Ting 1979)書中所羅列的手形，並再加入語料中所發現的新手形以及加上手臂的代形詞，台灣手語中全數的代形詞可參考附件一。在 3.2 節中，我們將根據物體在靜態空間關係中所扮演的角色，檢視這些物體在作爲主體或背景角色時所使用的不同代形詞手形，並將這些代形詞手形作一整理，我們可以發現下列現象：物體並非只有一種代形詞手形，同一物體可以根據在情境中的不同角色(主體或背景)而有不同對應的代形詞手形；而一個手形所代表的所有物體，也不一定可同時扮演主體或背景角色。因此在 3.3 節中，我將依據代形詞手形所代表的功能作一分類，藉此解釋同一代形詞手形在分屬不同功能手形時，會有不同的代表物體。3.4 節爲本章結論。

3.2 代形詞手形

我們利用三百多張包括各類物體及其在不同情境的圖片作爲收集台灣代形詞手形的材料，請使用台灣手語的聾人打出圖片所繪情景，從中蒐集出現的代形詞手形[1]，雖然圖片中的物體多是日常所見，然而畢竟無法囊括所有具體存在的物

[1]台灣地區聾人對於代形詞手形的使用尚未達到統一標準化，即使同一位聾人對於相同的情景，亦不止只有一種代形詞表現方式。在語料整理彙整上，我們均將之納入台灣手語的代形詞手形的記錄裡。

體，不足之處仍待日後累積擴充。因此，從我們的資料中發現某些代形詞手形只有代表一例物體的現象，可能與語料範圍有限因素有關。試舉一例說明利用主體、背景代形詞表達空間關係的概念。

(1) 床　小狗　床$_{代形詞\text{-}i}$＋狗$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。
‘小狗在床上。’

a. 床　　b. 小狗　　c. 床$_{代形詞\text{-}i}$＋狗$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面

圖 3.1

台灣聾人在表現相對空間關係時，通常先將背景與主體的手語詞彙名稱打出，再利用主體代形詞、背景代形詞在共現結構中呈現相對空間關係。如例(2)所示，床(背景)與小狗(主體)的手語詞彙分別於圖 3.1a、圖 3.1b 中呈現，再利用小狗的代形詞手形“動物一”置於床的代形詞手形“龍”表現“小狗在床上”的空間關係(圖 3.1c)。此處手形“動物一”及手形“龍”便是物體小狗及床分別作爲主體和背景時所使用的代形詞。若此一空間關係中的主體改爲小孩，則主體代形詞手形亦隨之改爲小孩的代形詞手形“民”，代替圖 3.1c 中的手形“動物一”，以表現“小孩在床上”，如圖 3.2c 所示。

(2) 床　小孩　床$_{代形詞\text{-}i}$＋小孩$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。
‘小孩坐在床上。’

a. 床

b. 小孩

c. 床代形詞-i＋小孩代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.2

由例(1)與例(2)得知，在相同的空間關係中，替換不同的主體物，可以造成代形詞的改變。而一個物體往往不只有一個代形詞，這些代形詞在代替物體作爲空間關係中的主體或背景角色時，亦無一致表現。例如“小孩”可以有代形詞手形“民”、“男”等，不論“小孩”在空間關係中爲主體或背景時，均可使用上述手形作其代形詞。其他物體如吸管作爲主體時，可使用手形“一”及“呂”作其代形詞，但作爲背景時，其代形詞則只限於手形“一”，手形“呂”則否。相反的，物體如桌子具有手形“同”及手形“手”的代形詞選擇，並均可用於當桌子作爲背景時的代形詞，但桌子作爲主體角色時，卻不能選擇手形“手”作其代形詞，如表 3.1。

物體	主體	背景
小孩	手形“民”、手形“男”	手形“民”、 手形“男”
吸管	手形“一”、手形“呂”	手形“一”、*手形“呂”
桌子	手形“同”、*手形“手”	手形“同” 、手形“手”

表 3.1 物體代形詞作爲主體與背景的不對稱關係

物體在選擇代形詞手形時，如上述會因其主體或背景角色的不同，而有不對稱的現象，爲何某些物體的不同代形詞可以同時均爲主體及背景物體的代形詞，

而某些物體的代形詞只作主體角色時的代形詞，作爲背景時則否；或者相反情況爲何只能代表物體作爲背景物的代形詞，作爲主體物時則不允許使用？因此在 3.2.1 節中，我們將討論台灣手語有哪些代形詞手形可同時當作物體作爲主體及背景時代形詞？又這些代形詞所代表的物體爲何？對於因主體與背景角色的不同而有不對稱現象的代形詞手形，我們將於 3.2.2 節裡列出只能當作物體作爲主體物的代形詞手形，而這些手形無法使用於作爲背景時的物體代形詞。接著於 3.2.3 節中我們將列出有相反表現的代形詞手形，意即這些代形詞手形只能代表作爲背景的物體，當物體作爲主體時，則不允許選擇這些手形作其代形詞。

3.2.1 可作主體、背景的代形詞

下列各代形詞手形所代表的物體，在表達靜態空間關係中，不論作爲主體或背景角色均可在動詞中使用下列代形詞手形，這些代形詞手形可能是依據物體不同的功能語意作選擇，如有人類特徵的物體均可使用代形詞手形“民”；或是詞彙中的“部分手形”(partial representation)，意即以組成物體手語詞彙中的手形成分作代形詞，如電話的手語詞彙的手形成分爲手形“民”，其代形詞便沿用同樣手形作其代形詞。這些可以當作代形詞的部分手形大多具有像似性的成分，Zwitserlood (2003)認爲這些是有意義的手形(meaningful hand configuration)，因此又稱爲像似性手語(iconic or motivated signs)。這類以手形代表物體的詞彙也是 Mandel (1977)所稱的“代述”(substitutive depiction)形式，而代形詞的功能就在代替物體，因此這些詞彙自然就以部分手形作其代形詞。

因此，同一個手形，可以是代表一群具相同語意特徵物體的代形詞，或是物體詞彙中的部分手形，而在語料中發現只能代表一例物體的代形詞手形，都是物體的部分手形形成的。由於本章的重點在於物體對其代形詞手形的選擇，因此在本章的例句中我們將省略物體手語詞彙的呈現，只以手語共現結構圖示主體與背

景物體分別選擇何種代形詞手形，同時性的表現兩者相對空間關係。

手形“民”(如圖 3.3)，在台灣手語中可以當作人類、擬人化動物、電話的代形詞手形，改變手形方位可以表現人的各種姿態如坐、躺、趴、仰坐、倒立等，因爲手形“民”可以當作一個具體而微的人形，如以拇指當作頭部，小指當作腳部，手背當作背部，手心當作胸膛，聾人利用改變手形的方位表現人在情境中的不同姿勢，圖 3.4 至圖 3.8 列舉了利用手形“民”可以表現的不同姿態。

圖 3.3 “民”

圖 3.4 坐著

圖 3.5 躺著

圖 3.6 趴著

圖 3.7 仰坐

圖 3.8 倒立

手形“民”可代替人作爲主體或背景的例子於例(3) “人站在球上”，及例(4) “鴨子在人頭上”中表現。

(3) 球 人 球代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面。

‘人站在球上。’

球代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.9

(4) 人 鴨子　人代形詞-i＋鴨子代形詞-j—j 在 i 上面。

‘鴨子在人頭上。’

人代形詞-i＋鴨子代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.10

代表動物的代形詞手形有手形“布袋戲”(如圖 3.11)及“動物一” (如圖 3.12)，兩者可依個人習慣互相替換使用。

圖 3.11 “布袋戲”

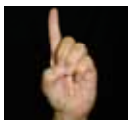


圖 3.12 “動物一”

手形“男” (如圖 3.13)、“女” (如圖 3.14)爲 Smith (1989)所稱的性別代形詞(gender classifier)，可代表物體同時表現物體的性別。手形“男”又可通稱代表人

類、動物，但手形“女”則限指女性人類，而不指動物。Smith 另外列出兩種代形詞手形，不僅可以表現性別還可以表達手足的身份，手形“兄”(如圖 3.15)代表身份爲哥哥或弟弟的人物；手形“姊” (如圖 3.16)則代表有姊姊或妹妹身份的人物。

圖 3.13 “男”

圖 3.14 “女”

圖 3.15 “兄”

圖 3.16 “姊”

手形“二” (如圖 3.17)代表人，雙指模仿人的雙腿部位，雖然與手形“男”、 “民”都可以代表人類，但使用此一手形時，動詞有其強調的特殊語意，如當特別要表達人以站立姿勢存在時，如例(5)的“人站在椅子上”，或表現人的雙腿橫跨騎乘在腳踏車上、馬背上時的姿態，如例(6)中表現“人騎在腳踏車上”。

圖 3.17 “二”

(5) 椅子 人 椅子代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面。

‘人站在椅子上。’

椅子代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.18

(6) 腳踏車 人 腳踏車代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面。

‘人騎在腳踏車上。’

腳踏車代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.19

手形“二”還可以代表個別物體如剪刀、梯子、兔子等物體，因爲這些物體的手語詞彙本身便具手形“二”的成分，便直接使用詞彙中的手形成分爲其代形詞。梯子作爲主體與背景分別在例(7) “梯子靠在牆上”與例(8) “人站在梯子上”中呈現。

(7) 房子 梯子 房子代形詞-i＋梯子代形詞-j—j 斜靠在 i 上面。

‘梯子靠在牆上。’

房子代形詞-i＋梯子代形詞-j—j 斜靠在 i 上面

圖 3.20

(8) 梯子 人 梯子代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面。

‘人站在梯子上。’

梯子代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.21

手形“二十” (如圖 3.22)是手形“二”的變化應用，聾人將手指模仿人的雙腿，指節當作膝蓋部位，因此將手指的頂端兩個指節彎曲，同樣可以代表人類、又加上跪姿的語意成分。

圖 3.22 “二十”

手形“手” (圖 3.23)可以代表許多物體，諸如葉子、紙、紙鈔、鐵片、信封、遙控器、抹布、拖鞋、蓋子、畫、門、地毯、盤子、鏡子、天花板、牆壁、窗戶、行李、地毯等等，而這些物體共同都有顯著二維平面的外型特徵。例(9)與例(10)分別呈現“畫”與“書本”作爲主體與背景物時的代形詞手形。

圖 3.23 “手”

(9) 牆壁 畫 牆壁代形詞-i＋畫代形詞- j—j 在 i 上面。

‘畫在牆壁上。’

牆壁代形詞-i＋畫代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.24

(10) 書 蘋果 書代形詞-i＋蘋果代形詞-j—j 在 i 上面。

‘蘋果在書上。’

書代形詞-i＋蘋果代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.25

我們發現手形“手”又可代表如火車、卡車、轎車、腳踏車、機車、輪船、橡皮艇等等物體，似乎可以作爲交通工具類的代形詞手形，但事實上並非所有的交通工具均使用此一代形詞手形，如飛機、小船便另有各自的代形詞手形，此一現象同樣可以在荷蘭手語中發現(Zwitserlood 2003)，雖然相同手形可以代表大部分的交通工具，但雪橇和飛機則有其他的手形代表，Zwitserlood 因此不將之視爲交通工具的分類手形，而只假設上述交通工具是因爲具有平面顯著的特徵始能以手

形”手”代表之。

手形“紳”(圖 3.26)可以代表立體方形的物體，大至汽車、電視，小至書本、刷子、枕頭等等。下面兩例(例 11 及例 12)分別表現車子在“車子在輪船上”作主體與在“人在車頂上”作背景的代形詞手形呈現方式。

圖 3.26 “紳”

(11) 輪船 車子 輪船代形詞-i＋車子輪船代形詞-i—j 在 i 上面。

‘車子在輪船上。’

輪船代形詞-i＋車子代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.27

(12) 車子　人　車子代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面。

‘人在車頂上。’

車子代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.28

手形“一”(如圖 3.29)可以代表的物體如筆、叉子、雨傘、湯匙、梳子、鑰匙、吸管、鐵鏟、旗竿、香蕉、毛毛蟲、花、牙刷、公車站牌、繩子、樹枝、棍子等等。這些物體均具有一維細長外型的特徵。例(13)與例(14)表現“掃把在圓椅上”，及“人站在掃把上”，而物體掃把分別在兩句中作爲主體與背景。

圖 3.29 “—”

(13) 圓椅　掃把　圓椅代形詞-i＋掃把代形詞-j—j 在 i 上面。

‘掃把在圓椅上。’

圓椅代形詞-i＋掃把代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.30

(14) 掃把　人　掃把代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面。

‘人站在掃把上。’

掃把代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.31

手形“一”還可以代表人，特別使用於描述人的移動狀態如靠近、離開時。雙手手形“一”相互靠近接觸的手語，已在台灣手語中詞彙化爲“見面”的意思。

手形“棕”(如圖 3.32)可以代表雨傘、梳子、網球拍、刀子、繩索等物體，表現物體長條並帶有寬度的物體，有時可與手形“一”交互使用。

圖 3.32 “棕”

另外與長條形狀無關的物體“郵票”也使用手形“棕”作爲代形詞手形，因手形“棕”是組成手語詞彙“郵票”的成分。如例(15)的郵票在信封上。

(15) 信封　郵票　信封代形詞-i＋郵票代形詞-j—j 在 i 上面。

‘郵票在信封上。’

信封代形詞-i＋郵票代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.33

手形“五”(如圖 3.34)可以代表如網子、吊床、布匹、桌巾、吊床、竹筏、柵欄等等物體。這些物體大體上具有面積較大的二維平面特徵。例(16)與例(17)爲柵欄作主體與吊床作背景時的圖示。

圖 3.34 “五”

(16) 房子 柵欄　房子代形詞-i＋柵欄代形詞-j—j 在 i 外面。
‘柵欄在屋外。’

房子代形詞-i＋柵欄代形詞-j—j 在 i 外面

圖 3.35

(17) 吊床　人　吊床代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面。

‘人在吊床上。’

吊床代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.36

手形“同”(圖 3.37)可以代表近幾圓形物體，如球、石頭、蘋果、木瓜、花、粽子、帽子、安全帽、蜂窩、棒球手套、撐開的雨傘等等。手形“同”亦可代表各種容器物體，如花盆、碗、鳥籠、袋子、娃娃車、籃子、浴缸、小盒子。例(18) “球在屋頂上”與例(3) “人在球上”分別表現球作主體與背景的代形詞手形。

圖 3.37 “同”

(18) 房子　球　房子代形詞-i＋球代形詞-j—j 在 i 上面。

‘球在屋頂上。’

圖 3.38

房子代形詞-i＋球代形詞-j—j 在 i 上面

(3) 球　人　球代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

‘人站在球上。’

球代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.39

手形“同”可以代表體積大型的物體，如房子、窗戶、桌子、椅子、床、箱子、冰箱等等。複數物體或不可數物體如一堆衣服、一堆硬幣、一串葡萄、一串鑰匙、一把冰糖等，亦使用手形“同”作其代形詞手形。

當聾人在描述地點或國家的地理位置時，如例(19)的“公園在學校旁邊”與例(20)的“日本在台灣北邊”，均會以手形“同”當作這些地點如公園、學校及國家如日本、台灣的代形詞。

(19) 學校　學校　公園　學校代形詞-i＋公園代形詞-j—j 在 i 旁邊。

‘學校在公園旁邊。’

a.學校　b.學校代形詞-i　c.公園　d.學校代形詞-i＋公園代形詞-j—j 在 i 旁邊

圖 3.40

(20) 台灣　台灣代形詞-i　日本　台灣代形詞-i＋日本代形詞-j—j 在 i 上面。

‘日本在台灣北邊。’

a.台灣

b.台灣代形詞-i

c.日本

d.台灣代形詞-i＋日本代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.41

手形“果”(如圖 3.42)可以代表體積較小的立體物體，如蓮霧、小圓麵包、鈴鐺，或者是稍具長條形狀的物體，如香蕉、木瓜、捲起的餐巾布等。

圖 3.42 “果”

手形“細” (如圖 3.43)可以代表體積微小的物體，如各種豆子、蚊子、米粒。再稍大一點的物體如一顆葡萄。

圖 3.43 “細”

手形“蟲”(如圖 3.44)可以代表各種蟲類動物，如螞蟻、蚯蚓、蠶等。

圖 3.44 “蟲”

手形“九” (如圖 3.45)可以代表船、湯匙、魚、駱駝、青蛙等物體。上述物體並無存在共同語意特徵，他們均使用手形“九”作爲代形詞手形乃是因爲這些物體的手語詞彙均有手形“九”的組成成分。例(21)與例(22)分別爲船作爲主體與背景時的例子。

圖 3.45 “九”

(21) 岩石　船　岩石代形詞-i＋船代形詞-j—j 在 i 上面。

‘船在岩石上。’

岩石代形詞-i＋船代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.46

(22) 船　人　船代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面。

‘人在船上。’

船代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.47

手形“方”(圖 3.48)可以代表具有高度的弧形立體物體或容器，如杯子、瓶子、削鉛筆機、月亮、輪胎、噴水池、井、罐子、馬桶等等，而這些物體的手語詞彙多是以手形”方”或加上移動成分，描繪有弧形外圍物體的體積高度形成的，代形詞便留下部分手形作爲代形詞。例(23)與例(24)爲主體杯子與背景月亮使用代形詞手形“方”的圖示。

圖 3.48 “方”

(23) 桌子 杯子 桌子代形詞-i＋杯子代形詞-j—j 在 i 上面。

‘杯子在桌子上。’

桌子代形詞-i＋杯子代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.49

(24) 月亮　青蛙　月亮代形詞-i＋青蛙代形詞-j —j 在 i 上面。

‘青蛙在月亮上。’

月亮代形詞-i＋青蛙代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.50

手形“零”(如圖 3.51)代表有圓形外圍形狀的物體如棒球、糰糊、馬桶。但同時也因爲上述物體的詞彙本身其組成手形便是手形“零”。

圖 3.51 “零”

手形“句”(如圖 3.52)可以代表雙輪交通工具如腳踏車、摩托車。此一手形尚可代替具有圓形輪廓特徵的平面物體如光碟、檸檬片、時鐘、眼鏡、盤子等等，而這些圓形物體的代形詞手形可以用手形“WC” (如圖 3.53)代替，因其餘伸直手指爲無意義的特徵。手形“句”另外可代表高跟鞋。在例(25)與(26)中，光碟代表主體或背景時，均已手形“句”爲其代形詞。

圖 3.52 “句”

圖 3.53 “WC”

(25) 桌子　光碟　桌子代形詞-i＋光碟代形詞-j—j 在 i 下面。

‘光碟在桌子底下。’

桌子代形詞-i＋光碟代形詞-j—j 在 i 下面

圖 5.54

(26) 光碟　橡皮擦　光碟代形詞-i＋橡皮擦代形詞-j—j 在 i 上面。

‘橡皮擦在光碟上面。’

光碟代形詞-i＋橡皮擦代形詞-j—j 在 i 上面

圖 5.55

手形“錢”(如圖 5.56)可以代表手錶、戒指、錢幣、鈕扣等等物體。戒指、錢幣、鈕扣主要爲圓形且體積較小的物體，另外可以使用手形“呂”(如圖 5.57)代替之。例(27)與例(28)表現戒指作主體、硬幣作背景時的空間關係。

圖 5.56 “錢”

圖 3.57 “呂”

(27) 盒子　戒指　盒子代形詞-i＋戒指代形詞-j—j 在 i 裡面。

‘戒指在盒子裡面。’

盒子代形詞-i＋戒指代形詞-j—j 在 i 裡面

圖 3.58

(28) 硬幣　紅豆　硬幣代形詞-i＋紅豆代形詞-j—j 在 i 上面。

‘紅豆在硬幣上面。’

硬幣代形詞-i＋紅豆代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.59

手形“守”(如圖 3.60)可以代表物體“飛機”，此一手形即台灣手語飛機詞彙中的手形成分。手形“守”尚被發現有代替物體動物的例子，此爲某一聾人的使用習慣。飛機作主體與背景在例(28)、(29)中均使用代形詞手形“守”表現。

圖 3.60 “守”

(29) 操場　飛機　操場代形詞-i＋飛機代形詞-j—j 在 i 上面。

‘飛機在操場上。’

操場代形詞-i＋飛機代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.61

(30) 飛機　人　飛機代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面。

‘人在飛機上。’

飛機代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.62

手形“龍”(如圖 3.63)可以代表物體床。有的聾人使用此一手形代表動物。例(31)、(32)爲床當主體與背景時使用代形詞手形“龍”的圖示。

圖 3.63 “龍”

(31) 地毯　床　地毯代形詞-i＋床代形詞-j— j 在 i 上面。

‘床在地毯上。’

地毯代形詞-i＋床代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.64

(32) 床　貓　床代形詞-i＋貓代形詞-j—j 在 i 上 j 面。

‘貓在床上。’

床代形詞-i＋貓代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.65

手形“像”(如圖 3.66)可代表橡皮擦、釘書機，有方形且小型體積特徵的物體。

圖 3.66 “像”

手形“七”(如圖 3.67)所能代表物體在語料中只有一例“橋”，爲其手語詞彙中

的部分手形。例(33)爲船在橋下的手語打法。

圖 3.67 “七”

(33) 橋　船　橋代形詞-i＋船代形詞-j—j 在 i 下面。

‘船在橋下。’

橋代形詞-i＋船代形詞-j—j 在 i 下面

圖 3.68

手形“十”(圖 3.69)在語料中發現只有代表物體蝦子一例。手形“十”爲原本組成蝦子手語詞彙的手形成份。

圖 3.69 “十”

手形“鴨” (圖 3.70)在語料中只有代表動物鴨子一例，同樣也是詞彙中的手形成分。下例爲鴨子作主體時的代形詞使用情形。

圖 3.70 “鴨”

(34) 帽子　鴨子　帽子代形詞-i＋鴨子代形詞-j—j 在 i 裡面。

‘鴨子在帽子裡。’

帽子代形詞-i＋鴨子代形詞-j—j 在 i 裡面

圖 3.71

語料中，手形“拳”(如圖 3.72)只有代替物體小島一例。例(34)爲小島當作背景時的空間關係表現。

圖 3.72 “拳”

(35) 小島　樹　小島代形詞-i＋樹代形詞-j—j 在 i 上面。

‘樹在小島上。’

小島代形詞-i＋樹代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.73

Supalla (1986)將手臂與手形結合的結構列爲第三層次的代形詞，台灣手語中同樣也有加上手臂部位的代形詞手形，如手臂加上手形“九”(如圖 3.74)可以代表物體山。例(36)爲山當作背景而使用手形“九”的圖示。

圖 3.74 “手臂＋九”

(36) 山　樹　山代形詞-i＋樹代形詞-j—j 在 i 上面。

‘樹在山上。’

山代形詞-i＋樹代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.75

手臂加上手形“紳”(如圖 3.76)可爲紅綠燈的代形詞。例(37)中表現紅綠燈作

爲背景的空間關係。

圖 3.76 “手臂＋紳”

(37) 紅綠燈　小鳥　紅綠燈代形詞-i＋小鳥代形詞-j—j 在 i 上面。

‘小鳥在紅綠燈上面。’

紅綠燈代形詞-i＋小鳥代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.77

手臂加上手形“手”(如圖 3.78)可代表物體如直立盒子、立鏡、牆壁、柱子。前述例(9)“畫在牆壁上”，牆壁便以手臂加上手形”手”作背景代形詞。

圖 3.78 “手臂＋手”

手臂加上手形“菜”(如圖 3.79)可代表物體樹、衣架。例(35)“樹在山上”爲樹作爲主體時使用代形詞的情形。

圖 3.79 “手臂＋菜”

手臂加上手形“同” (如圖 3.80)可代表物體電扇。例(38)表現電風扇爲主體時，使用手形“同”加上手臂作代形詞。

圖 3.80 “手臂＋同”

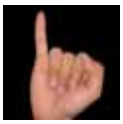
(38) 桌子 電扇 桌子$_{代形詞\text{-}i}$＋電扇$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。
‘電風扇在桌子上。’

桌子$_{代形詞\text{-}i}$＋電扇$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面

圖 3.81

以上介紹了台灣手語中各種代形詞手形以及他們分別可以代表的物體，這些物體在空間關係中作爲主體或背景角色時，均可使用其代表手形表現。這些手形可以是物體手語詞彙中的部分手形，或表現物體幾何外型、語意屬性等特徵的分類手形，由於語料無法涵蓋所物體，因此在語料中某些代形詞手形只有代替一種物體。物體代形詞並不只限於手形成分，還可以加上手臂一起表現。但並非所有手形均可同時代表主體、背景物，3.2.2 節將介紹只能代替主體物的代形詞手形。

在本節中所討論的台灣手語手形與其代表的物體整理如下表[2]：

手形名稱	手形	代表物體
“民”		人,坐、躺、趴、站、倒立 直立動物 電話
“男”		男人、人
“女”		女人
“二”		人,站立、騎乘 直立動物 剪刀、梯子
“二十”		人(跪)
“動物一”		動物
“布袋戲”		嬰兒、動物
“手”		卡車、火車、腳踏車、機車、汽車、葉子、紙、紙鈔、鐵片、信封、遙控器、抹布、拖鞋、蓋子、畫、門、地毯、盤子、鏡子、天花板、窗戶、橡皮艇、鯨魚、行李
“紳”		汽車、書、刷子、電視、枕頭

[2] 表中的代形詞手形“布袋戲”、“動物一”以及加上手臂部分的代形詞均未列於手能生橋書中。

“一”		筆、叉子、雨傘、湯匙、梳子、鑰匙、繩索、吸管、鐵鏟、酒瓶、旗竿、香蕉、毛毛蟲、花、牙刷、公車站牌、繩子、檯燈、樹枝、雪人、樹幹、棍子
“棕”		雨傘、刀子、梳子、網球拍、兔子、繩索、郵票
“五”		網子、吊床、竹架、竹筏、柵欄
“同”		球、石頭、木瓜、蘋果、花、一堆衣服、一串葡萄、一堆硬幣、一串鑰匙、一把冰糖、帽子、粽子、花盆、蜂窩、容器、袋子、碗、盤子、杯子、棒球手套、傘、鳥籠、垃圾桶、雲、安全帽、娃娃車、籃子、浴缸、小盒子、窗戶、房子、桌子、椅子、床、箱子、冰箱
“瓜”		刷子、木瓜、蓮霧、香蕉、捲起的餐巾布、小圓麵包、鈴鐺
“細”		豆子、葡萄、蚊子
“蟲”		螞蟻、蚯蚓、蠶
“十”		蝦子
“九”		船、湯匙、魚、駱駝、青蛙
“方”		杯子、削鉛筆機、輪胎、噴水池、井、罐子、瓶子
“零”		糨糊、棒球、馬桶

“守”		飛機
“龍”		床、動物
“七”		橋
“句” “WC”	 	腳踏車、摩托車、高跟鞋、光碟、檸檬片、時鐘、眼鏡、盤子
“錢” “呂”	 	手錶、戒指、錢幣
“像”		橡皮擦、釘書機
“鴨”		鴨子
“拳”		小島、抽屜
“手臂＋九”		山
“手臂＋方”		紅路燈

“手”		直立盒子、立鏡、牆壁
“手臂＋菜”		樹
“手臂＋同”		電扇

表 3.2　可作主體、背景之代形詞手形

3.2.2 限作主體的代形詞手形

下列討論的代形詞手形，其所代表的物體在靜態空間關係的描述中，只能作爲主體；作爲背景角色時，則無法使用這些手形作代形詞。而這裡所討論的“限作主體的代形詞手形”並非不能作爲背景物體的代形詞手形，只是這些代形詞手形所代表的物體並不相同。例如，手形“呂”可以代表物體“筆”，當筆在靜態空間關係中的角色爲主體時，如“筆在筆筒裡”。但當物體“筆”作爲背景時，如“蚊子停在筆上面”，此時的筆無法使用手形“呂”作其代形詞，而需使用另一手形“一”。手形“呂”亦非只能代表主體角色的物體，他仍能代表背景物體，但代表的是筆以外的物體如戒指、錢幣。

下面所列手形除了手形“萬”之外，大致情形如以上所述。手形“萬”是唯一只有作爲主體代形詞的手形，並未有在背景代形詞中發現手形”萬”的語料例句。主體手形介紹如下：

手形“一”(如圖 3.82)可作河流的代形詞手形，當河流在靜態關係中作爲主體時，如例(39)的“前面有三條河”，但當作爲“魚在河裡”(如例 40)的背景時，便不使用手形“一”而使用部分手形“九”爲其代形詞。

圖 3.82 “—”

(39) 河 河代形詞-i—在前方重複三次。

‘前面有三條河。’

河代形詞-i—在前方重複三次

圖 3.83

(40) 河 魚 河代形詞-i＋魚代形詞 j—j 在 i 裡面。

‘魚在河裡。’

河代形詞-i＋魚代形詞 j—j 在 i 裡面

圖 3.84

手形“萬”(如圖 3.85)在語料中可以代表的主體物有櫻桃、龍眼、筆、葡萄、香菇、錢幣、相機、印章等。此一手形並非表現物體外型特徵，而是呈現我們手

持物體的樣子。對於較小體積的物體如櫻桃、葡萄等，可與手形“鴨” (如圖 3.86)替換。例(41)爲相機作主體置於桌子上例子。

圖 3.85 “萬”

圖 3.86 “鴨”

(41) 桌子　相機　桌子$_{代形詞\text{-}i}$＋相機$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。
‘相機在桌上。’

桌子$_{代形詞\text{-}i}$＋相機$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面

圖 3.87

手形“呂” (如圖 3.88)可在空間關係中代表作爲主體的筆、吸管、夾子，如例(42)“吸管在杯子裡”，手形“呂”表現手持吸管的樣子作其代形詞，並加上一移動成分，表現將吸管插入的動作，間接代表吸管在杯子裡面的靜態位置；手形“錢” (如圖 3.89)與手形“雞” (如圖 3.90)則爲手形“呂”的變體(variants)，可以依習慣互換使用，亦不影響語意。

圖 3.88 “呂”

圖 3.89 “錢”

圖 3.90 “雞”

(42) 杯子　吸管　杯子代形詞-i＋吸管代形詞-j—j 在 i 裡面。

‘吸管在杯子裡。’

杯子代形詞-i＋吸管代形詞-j—j 在 i 裡面

圖 3.91

手形“零“(如圖 3.92)或手形”方” (如圖 3.93)可爲有圓形輪廓物體作爲主體時的手形，如例(43)的“雨傘在桶子裡”，便以手形“零“或手形”方”加上一個將雨傘插入的移動動作代表雨傘在桶子裡面的靜態空間關係。

圖 3.92 “零”

圖 3.93 “方”

(43) 桶子　雨傘　桶子代形詞-i＋雨傘代形詞-j—j 在 i 裡面。

‘雨傘在桶子裡。’

圖 3.94

桶子代形詞-i＋雨傘代形詞-j—j 在 i 裡面。

以上爲台灣手語中只限作主體的代形詞手形，這些手形若表現的是手部操持物體的手勢，多會加入一個移動成分，以操弄物體的動態動作代表物體的靜態位置，而這些操弄物體的手勢多有變體(variants)，如手形“萬”與手形“鴨”；手形“呂”與手形“雞”、手形“錢”；手形“零”與手形“方”彼此互換替代亦不影響語意。聾人尚可以利用手形“一”以畫出物體輪廓的方式代表物體的位置。我們將上述代形詞手形整理於下表。

“一”		樹、河流、衣架
“萬” “鴨”	 	櫻桃、龍眼、筆、葡萄、香菇、錢幣、相機、印章
“呂” “雞” “錢”	 	筆、吸管、夾子、咖啡杯
“零” “方”	 	棍子、雨傘

表 3.3　　限作主體之代形詞手形

3.2.3 限作背景的代形詞手形

下列手形可以代表的物體，只限於在靜態空間關係中作爲背景；當作主體時，則需另外使用其他適當的代形詞手形。例如物體“床”作爲背景物體時可以使用手形“手”作其代形詞，如“貓在床上”；但作爲主體角色時，如”床在卡車上”，就需改用其他代形詞手形，不允許使用手形“手”作其代形詞。

手形“手”(如圖 3.95)作爲同時可爲主體、背景的代形詞時，代表的物體有顯著的二維平面的外型，如抹布、地毯、信封、紙鈔等；此一手形尚可代表具有平面特徵、任何形狀的立體物體，如房子、桌子、箱子、床、櫃子、盒子、書架、抽屜、衣櫥、盪鞦韆、高跟鞋、大象等等，但這些物體在空間關係中便只能作背景，而無法有主體角色的表現。如具有平面特徵的盒子在作爲背景時，如例(44)“筆在盒子上”，可以手形“手”爲其代形詞，但當盒子作爲主體，如例(45)“盒子在桌子上”，則需改用代形詞手形“同”。

圖 3.95 “手”

(44) 盒子　筆　盒子$_{代形詞\text{-}i}$＋筆$_{代形詞\text{-}j}$— j 在 i 上面。

‘筆在盒子上。’

盒子$_{代形詞\text{-}i}$＋筆$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面

圖 3.96

(45) 桌子　盒子　桌子代形詞-i＋盒子代形詞-j—j 在 i 上面。

‘盒子在桌子上。’

桌子代形詞-i＋盒子代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.97

手形“棕”(如圖 3.98)代表椅子、蹺蹺板等作爲背景時的物體，此代形詞是以部分手形形成的，作爲主體時，則選擇大型物體的代形詞手形“同”。例(46)、(47)爲椅子、蹺蹺板作爲背景時使用代形詞手形“棕”的例子。

圖 3.98 “棕”

(46) 椅子　小孩　椅子代形詞-i＋小孩代形詞-j—j 在 i 上面。

‘小孩在椅子上。’

椅子代形詞-i＋小孩代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.99

(47) 蹺蹺板　小孩　蹺蹺板代形詞-i＋小孩代形詞-j—j 在 i 上面。

‘小孩在蹺蹺板上。’

蹺蹺板代形詞-i＋小孩代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.100

手形“句”(如圖 3.101)可以表現物體的圓形外型輪廓，代表當作背景物的花瓶、盤子、水缸、圓形木桌椅；此一手形同樣可以當作主體物的代形詞，但代替的是二維平面的圓形輪廓物體，因此當三維圓形輪廓的物體作爲主體物時，則不以手形”句”作代形詞，而需使用其他代形詞手形。例(48)、(49)爲圓椅作爲背景與主體時分別使用手形“句”、手形”方”爲代形詞的例子。

圖 3.101 “句”

(48) 圓椅　小孩　圓椅代形詞-i＋小孩代形詞-j—j 在 i 上面。

‘小孩站在圓椅上。’

圓椅代形詞-i＋小孩代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.102

(49) 桌子　圓椅　桌子代形詞-i＋圓椅代-j—j 在 i 上面。

‘圓椅在桌子上。’

桌子代形詞-i＋圓椅代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.103

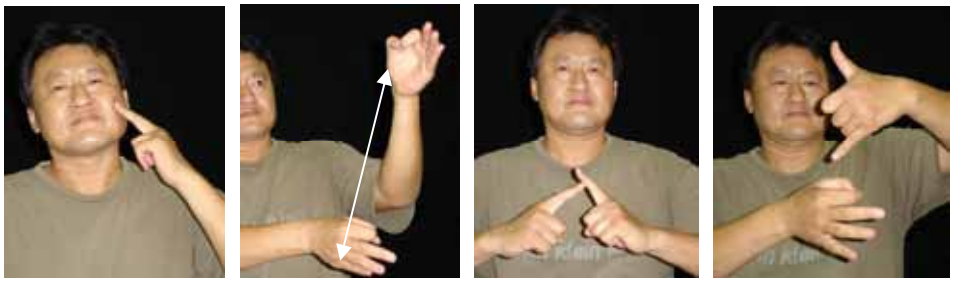
圓形長棍作爲背景時，視其與主體的接觸部位選擇適當的代形詞，如下面(50)、(51)兩例，分別以手形“WC”(如圖 3.104)與手形“一” (如圖 3.105)爲其代形詞，表現與主體接觸的部位爲圓形底面積及長形棍身；但當在空間關係中作爲主體時，則只能以表現一維長條特徵的手形“一”代替，無法以表現輪廓概念的手形“WC”爲代形詞。

圖 3.104 “WC”

圖 3.105 “一”

(50) 鐵　長棍　人　鐵柱代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上。

‘人站在鐵柱上。’



a. 鐵　b. 長棍　c. 人　d. 鐵柱代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上

圖 3.106

(51) 木　棍子　老鼠　木棍代形詞-i＋老鼠代形詞-j—j 在 i 上。

‘老鼠在木棍上。’

a.木　b.棍子　c.老鼠

d.木棍代形詞-i＋老鼠代形詞-j—j 在 i 上

圖 3.107

手形“一”(如圖 3.108)可以代表作爲背景物的單槓，如例(52)的“人坐在單槓

上”，作爲主體時，則另外使用代表大型物體的代形詞手形“同”。

圖 3.108 “—”

(52) 單槓　人　單槓代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面。

‘人坐在單槓上。’

單槓代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.109

手形“拳”(如圖 3.110)在語料中只有代表一例物體抽屜。當抽屜作爲背景角色如例(53)“蘋果在抽屜裡”，可以使用手形“拳”爲其代形詞；作爲主體時，則另外使用代表大型物體的代形詞手形“同”。

圖 3.110 “拳”

(53) 抽屜　蘋果　抽屜代形詞-i＋蘋果代形詞-j—j 在 i 裡面。

‘蘋果在抽屜裡面。’

抽屜代形詞-i＋蘋果代形詞-j—j 在 i 裡面

圖 3.111

上述的代形詞手形在空間關係的表現中，只能作爲背景物體，同樣的物體在作爲主體時，則需另外使用其他手形。我們將限作背景代形詞的手形整理如下表。

手形名稱	手形	代表物體
“手”		房子、桌子、箱子、床、櫃子、盒子、窗戶、書架、抽屜、衣櫥、盪鞦韆、操場、輪船、高跟鞋
“棕”		椅子、蹺蹺板
“句”		花瓶、盤子、水缸、圓形木桌椅、相機
“WC” “錢”	 	長棍子
“一”		單槓
“拳”		抽屜

表 3.4　　限作背景之代形詞手形

3.3 功能代形詞

上一節我們列出了三類代形詞手形：(一) 第一類代形詞手形所代替的物體可以在靜態相對空間關係中作主體、背景的角色。(二) 第二類代形詞手形所代替的物體只能作爲主體物。(三) 第三類代形詞手形可以代表的物體，只能在空間關係中作背景物。這三類代形詞手形並非獨斷專有，而是有重複出現的情形；同一手形，可在不同類型代形詞手形中出現，但代表的物體則不相同。例如手形“句”可以在第一類與第三類代形詞手形群中出現，但作爲第一類代形詞手形時(意即代替的物體可爲主體與背景)，代表二維平面圓形輪廓物體如時鐘、光碟等；而當此手形作爲第三類代形詞手形時(意即只能代替背景物體)，代表的物體爲三維圓形輪廓如長木棍、圓椅等。

我們將在這一節裡說明代形詞手形存有多義詞的特徵，一種手形形式事實上搭配不同的構詞結構便具有不同語意功能，因此同一種手形可以代替相異特徵的物體，而這些物體在空間關係中作爲主體或背景時也不一定均使用相同的代形詞手形。

我們先依據台灣手語代形詞手形表達的不同語意功能作分類，再檢視主體物與背景物對於不同語意功能的代形詞，有何選擇使用上的範圍和限制。以下先簡單介紹代表各種語意功能的代形詞手形。

(1) **語意類別代形詞手形**：手形代表具有相同語意類別的代形詞，如人、動物、交通工具等。
(2) **靜態大小形狀代形詞手形**：手形依據物體的外型大小形狀作分類。如長條狀、圓形狀、平面狀。
(3) **描繪物體外型代形詞手形**：手形加上移動成分一起在手語空間中畫出物體的外在輪廓。可表達如物體的形狀；樹幹、水管的高度；沙地、地毯

的長寬度、水的深度等。

(4) **操弄代形詞手形**：手形代表手持物體的姿態，如手持咖啡杯、雨傘、筆時的手勢。

(5) **表面代形詞手形**：表現物體的平面，可依平面不同的寬度變化手形。如手形“一”、 “二”、 “手”各代表由窄到寬的不同寬度。

(6) **輪廓代形詞手形**：手形代表物體的外圍形狀，如花瓶的外圍外型爲弧形，就用手形“句”代表；箱子外圍爲平面，則用手形“手”表現。

以下各節將分別討論上述六種功能代形詞與三類代形詞的搭配情形。

3.3.1 可作主體、背景的功能代形詞

第一類代形詞手形可以代替的物體在空間關係中，可作主體抑或背景；這類代形詞通常屬於上述的 “語意類別代形詞手形”，如例(3)“人站在球上”裡代表人類的手形”民”，與例(4)“老鼠在大象身上的動物手形“動物一”；或者屬於 “靜態大小形狀代形詞手形”，如例(3)中代表圓形物體的手形“同”、例(9)“畫在牆上”裡代表二維平面畫像的手形“手”。這兩類代形詞分別以代表物體的語意屬性及外型大小形狀的特徵概念代表物體， Emmorey(1996)將這兩種代形詞統一稱作整體分類詞(whole entity classifier)，整個代形詞手形代表物體的整體概念。

3.3.2 限作主體的功能代形詞

下列所介紹的代形詞，代表的物體只能作主體，無法作爲背景，這些代形詞表現操弄物體及描繪物體外型的語意，兩者均帶有移動成分，但移動成分的意義不同，前者表現物體真實的移動，後者代表物體外型輪廓。分別於下面兩小節中詳述內容與例子。

3.3.2.1 描繪物體外型代形詞手形

“描繪物體外型代形詞”表現物體的外型形狀特徵，但與上述的“靜態大小形狀代形詞”不同在於，後者單靠手形表現物體概念，前者則靠手形與移動成分一起表現。雖然學者宣稱此一結構單純在作物體的靜態外型形容描述，但因爲可以結合位置字根同時表達物體的空間位置訊息，因此仍列入代形詞手形的討論。

此一代形詞的特徵在於不只利用手形，尚要加上移動成分始可代表物體。此處的移動成分並非代表物體在空間中的真實移動，而在畫出物體的輪廓形狀。以移動方式同時表現物體外型與空間位置概念的代形詞有手形“一”、手形“手”、手形“同”。手形“一”的功能只在指尖，手形並無意義，以指尖畫出的形狀代表物體輪廓，有時可加上拇指一起描繪。如樹上的愛心圖形、或牆上的正方形圖畫，如例(54)“畫在樹幹上”，聾人以食指與拇指一起在代表樹幹的代形詞上畫出長方形狀(圖 3.112b)，用來代表主體圖畫的形狀與位置。

(54) 樹　　樹$_{代形詞\text{-}i}$＋畫$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面　畫。

‘畫在樹幹上。’

a.樹　　b.樹代形詞-i＋畫代形詞-j—j 在 i 上面　　c. 畫

圖 3.112

手形“手”加上移動成分表現具平面的物體的特質，如例(55)“布匹在大象身上”，可以用手形“手”移動表示實際長度、例(56)“水在井裡”可以手形“手”向上移

動表示其深度。

(55) 大象　布　大象代形詞-i＋布代形詞-j— j 在 i 上面。

‘布披在大象身上。’

a. 大象

b. 布

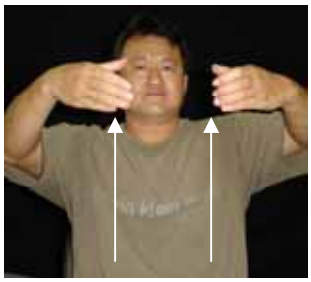
c. 大象代形詞-i＋布代形詞-j— j 在 i 上面

圖 3.113

(56) 石頭　圓柱狀　水　.井 i＋水代形詞-j_j 在 i 裡面。

‘井中有水。’

a. 石頭


b. 圓柱狀

c. 水

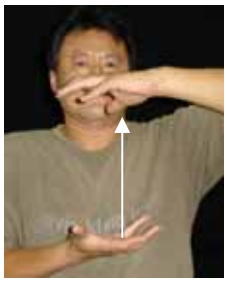

d.井 i＋水代形詞-j—j 在 i 裡面

圖 3.114

下例(57)則是以雙手手形“同”加上上下拉開的移動成分表現橢圓長條狀物體絲瓜的位置。聾人先將背景詞彙竹棚打出，並將之定位在手語空間的高處(圖 115a, b)，再於竹棚下以雙手手形“同”加上移動成分(圖 115c)，表現長條狀物體的位置，最後說明此主體名稱“絲瓜”(圖 115d)。

(57) 竹子　竹棚代形詞-i　竹棚代形詞-i＋絲瓜代形詞-j-j 在 i 底下　絲瓜。
‘絲瓜在竹棚下。’

a.竹子

b.竹棚代形詞-i

c.竹棚代形詞-i＋絲瓜代形詞-j—j 在 i 底下

d. 絲瓜

圖 3.115

物體只有作爲主體物時，始可結合背景代形詞或在手語空間中，以代形詞手形加上移動成分說明物體的靜態位置，同時表現物體的形狀外型，作爲背景物體時，則無此種代形詞表現。

3.3.2.2 操弄代形詞手形

操弄手形是否能代表一群相同語意特徵的物體仍飽受爭議(Schembri 2003；Zeshan 2003)，但台灣手語在表達靜態空間關係時，確實會使用操弄手形加上一移動成分表現物體的靜態位置。手形表現的是我們握持物體的手勢，而移動方式則是表現物體真實的移動概念。

操弄外型手形事實上結合了被操弄的物體與移動的語意，但這裡強調不在物體如何被握持、也不在物體的移動過程，而在物體移動後的靜態位置。語料中聾人會以把書放到書架上、把花插進花瓶裡、把雨傘插進紙箱裡的動作代表圖畫中書在書架上、花在花瓶裡、雨傘插在紙箱裡的情景。其動作特徵有短促的移動並立即的停止，有時會向著最後移動的位置加入一個直指(pointing)的動作，強調主體的所在位置，如例(42)的“吸管在杯子裡”，便是利用操弄主體吸管的手形加上移動成分表現在背景杯子裡的空間關係。然而事實上，不止只有操弄手形加上移動結構，“語意類別代形詞”與“靜態外型大小形狀代形詞”同樣有相同策略，如女孩沈在游泳池底(圖 116)，聾人會以手形“民”加入一個由上向下的移動動作，代表人沈在底下的位置，最後還可以以食指指向女孩在游泳池底部的位置，以示強調。因此，聾人可以以表現物體如何存在於或如何被置於空間位置上的概念表現最後的所處靜態位置。口語中也有相同將動態移動語意延伸表示靜態位置語意的表現策略 (Talmy 2000)。

圖 3.116

(58) 游泳池　女孩　游泳池$_{代形詞 i}$＋女孩$_{代形詞 j}$—j 在 i 下。

‘女孩沈在游泳池底。’

游泳池代形詞 i＋女孩代形詞 j—j 在 i 下面

圖 3.117

例(59)的“畫在牆上”，聾人以雙手操弄手形代表主體畫，即以我們雙手持畫的手勢朝前方作掛上的動作(圖 118d)，代表了畫的靜態位置是在垂直的牆壁上。

(59) 房子　牆壁　畫　牆壁 i＋畫 j— j 在 i 上面。

‘畫在牆上。’

a.房子　b.牆壁　c.畫　d.牆壁代形詞 i＋畫代形詞 j— j 在 i 上面

圖 3.118

3.3.2 只限作背景的功能代形詞

以下介紹的代形詞，其代表的物體只能作背景物體，無法作爲主體，其語意功能在表現物體的表面與輪廓。

3.3.3.1 表面代形詞手形

當物體在相對空間關係中作爲與主體有接觸關係的背景物時，我們可以使用表面代形詞手形“手”、手形“一”來作背景的代形詞，同樣的手形作爲主體代形詞時，只能代表有二維(two-dimension)顯著特徵的物體，如鏡子、書、地毯或筆、長棍等；但若當作表面代形詞時，則可以代表所有具有平面表面的物體，即使是三維物體，如桌子、大象、花瓶、椅子等。

如例(44) “筆在盒子上”的盒子與例(45)“盒子在桌子上”裡的桌子，與主體物接觸的部分均爲其平面表面，因此可使用表面代形詞手形“手”爲其代形詞，同樣物體作爲主體時，則均需改用表現整體概念的代形詞手形。

(44) 盒子　筆　盒子$_{代形詞\text{-}i}$＋筆$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。
‘筆在盒子上。’

盒子$_{代形詞\text{-}i}$＋筆$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面

圖 3.119

(45) 桌子　盒子　桌子$_{代形詞\text{-}i}$＋盒子$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。
‘盒子在桌子上。’

桌子代形詞-i＋盒子代形詞-j—j 在 i 上面

圖 3.120

3.3.3.2 輪廓代形詞手形

表現物體輪廓形狀的手形，只限於使用作爲背景物的代形詞。如例(60)“球在箱子裡”的箱子，聾人可以使用代表平面輪廓的代形詞手形“手”，加上旁邊的空間位置一起代表箱子與其容納主體的空間。而相同物體在作爲主體角色時，就無法使用代形詞手形“手”，必須改用其他適當的代形詞手形，如代表整體概念的代形詞手形“同”。

(60) 箱子　球　箱子代形詞-i＋球代形詞-j—j 在 i 裡面。

‘球在箱子裡。’

a.箱子　　b.球　　c.箱子代形詞-i＋球代形詞-j—j 在 i 裡面

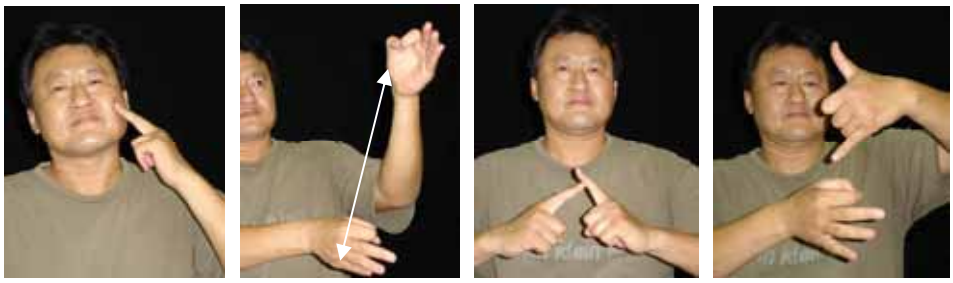
圖 3.121

例(50)的“人站在鐵柱上”，聾人先將背景鐵棍的詞彙打出(圖 3.122a, b)，在

共現結構中以代表輪廓形狀的手形“錢”作爲背景鐵棍的代形詞，而此一手形不允許作其代形詞，當鐵棍在空間關係中爲主體如表現“鐵棍插在地上時”，必須改用表現一維形狀的靜態大小幾何代形詞手形“一”。

(50) 鐵　　長棍　人　鐵柱代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上。

‘人站在鐵柱上。’



a. 鐵　　b. 長棍　　c. 人　　d.鐵柱代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上

圖 3.122

3.4 結論

這一章我們證明了物體不僅只有固定單一的代形詞手形，即使是同一代形詞手形，其所代表的物體在靜態空間關係中亦有不同的角色扮演限制，過去文獻並未考慮物體在空間關係中的主體與背景概念，將物體的代形詞(或分類詞)一概而論。我們從收集到的自然語料中試圖找出物體的代形詞手形，首先將在所有空間關係描述中，出現代表的代形詞手形記錄下來，最後整理出不同代形詞手形分別可以代表的物體，並依據物體作爲主體或背景的角色再將之分門別類。因此我們彙整出了一群代形詞手形以及各個代形詞可以代表的物體，依據主體背景角色的不同，分別整理出三類代形詞手形：第一類代形詞手形其代表的物體可以作爲主體或背景、第二類手形只作主體物的代形詞，第三類則專作背景物體的代形詞手形。

爲了解釋上述現象，我們依據代形詞的語意功能將代形詞手形作一分類如：語意類別代形詞手形、靜態大小形狀幾何代形詞手形、描繪物體外型代形詞手形、操弄代形詞手形、表面代形詞手形、輪廓代形詞手形。第一類代形詞手形包括了語意類別代形詞手形、靜態大小形狀代形詞手形；第二類手形則有描繪物體外型代形詞手形、操弄代形詞手形；第三類的手形爲表面代形詞手形、輪廓代形詞手形。因此同一個手形可能有不同語意功能，造成不同功能所代表的物體，在空間關係中作代形詞時會扮演不同的語意角色。三類代形詞、與可代物體之語意角色及其代形詞的語意功能的搭配組合整理如下表。

	可代物體語意角色	代形詞功能
第一類代形詞手形	主體、背景	語意類別代形詞手形 靜態大小形狀代形詞手形
第二類代形詞手形	主體	描繪物體外型代形詞手形 操弄代形詞手形
第三類代形詞手形	背景	表面代形詞手形 輪廓代形詞手形

表 3.5　功能代形詞作爲主體或背景的選擇與限制

第四章　　台灣手語靜態空間關係的表達

4.1 引言

表達物體的靜態空間位置時，語言中會呈現不同的概念成分：主體、背景、以及兩者的相對空間關係，我們利用背景作爲參考點，以其與主體產生的相對空間關係來描述主體的位置。口語在表層結構上有各種相異的語法手段表現空間關係的概念，但相同特徵是口語均須利用一個額外、有限的成分來表達空間關係，以一維線性的語音形式表現三維空間的語意概念。不同於口語在表現形式上的線性本質，另一個語言系統—手語，在表現相同靜態空間位置的語意概念時，是以身前的手語空間直接代表真實世界的空間，背景物體先以其代形詞手形呈現，主體物的代形詞手形再接著作共現結構的表現，以主體和背景代形詞在手語空間的相對位置表現兩者間的實際靜態空間關係(Emmorey and Casey 1995；Emmorey 1996, 2002b)

在 4.2.節中，我們將深入討論利用兩個手語表達器官(雙手)在三度手語空間中傳達訊息的手語，如何以代形詞結構在手語空間中表現各種靜態空間關係，如在…上面(ON)、在…裡面(IN)、在…左/右邊(TO THE LEFT / RIGHT OF)、在…上/下方(ABOVE/BELOW)、在…前/後面(IN FORNT/ BACK OF)等各種空間關係。這一節主要討論手語特殊的共現結構，即手語如何將主體、背景、物體位置間的相對關係等概念同時在手語空間中呈現以表現各種空間關係；又除了物體作爲主體、背景的角色因素外，物體還受何種其他原因影響其代形詞的選擇。我們也發現共現句型的詞序不只一種，即台灣手語的代形詞不一定只能在其代表的物體詞彙之後出現，可以先以代形詞手形表現空間關係，再表示手形所代替的實際物體。4.3 節將探討台灣手語的其他表現相對空間關係的語法結構，除了上述利用主體、背景代形詞以共現方式表現外，另外還有下面四種表達方式：第一. 將

物體手語詞彙的位置成分結合手語空間位置構詞，直接將主體、背景物體詞彙打在相對空間位置上以線性結構呈現兩者相對關係；第二. 手語方位詞的應用；第三. 主手以直指形式與背景代形詞結合表現主體位置；第四. 利用空間動詞詞彙。4.4 節爲本章結論。

4.2 手語共現結構

手語是一種以視覺接收訊息、以兩個表達器官(雙手)在三度手語空間中傳達訊息的語言，在此系統下，允許我們將許多語意概念以共現的語法形式出現。不同於口語是由個別的構詞表現，手語在表現空間關係概念時，是直接以雙手手形代表主體與背景物，並將真實空間投射至身前的手語空間，以雙手在手語空間中的相對位置，圖像式的對應真實空間中兩個物體的空間關係，這樣的機制可以表達無數的結構，表現兩個物體間細微的角度、距離，因此又可被稱爲多產性詞彙(productive lexicon)(Sutton-Spence and Woll 1999)。以共現結構表現物體的空間方位關係是手語獨有的特徵，對於聾人來說，用雙手在空間中以像似性的方式表現兩個物體的相對空間位置，不但自然清楚也較容易理解。

延續上一章對於物體作爲主體和背景時其代形詞手形選擇討論，本章則將結合兩者代形詞成分，探究主體與背景的代形詞結構如何呈現以表現各種空間關係。 4.2.1 節到 4.2.3 節中分別介紹台灣手語基本上對物體間具有接觸關係(即在…上面)、容納關係(即在..裡面)、沒有接觸關係的前/後(即在…前/後面)、左/右(即在…左/右邊)、上/下(即在…上/下面)等各種方位關係的表現方式。4.2.4 節裡，我們就收集到的語料觀察各種物體，除了不同語意角色(主體或背景)外，還有何種因素會影響選擇相關手形作其代形詞。4.2.5 節說明手語共現結構的其他詞序。

4.2.1 接觸空間關係

台灣手語在描述物體(主體)與另一個物體(背景)有一附著接觸的空間關係時，最清楚普遍的打法便是先將主體和背景的手語詞彙打出後，再選擇各自的代形詞手形，根據兩者在真實世界的空間位置，在手語空間中表現具像的相對位置。因此表現物體實際接觸的方式，便是根據實際方位、接觸位置，將兩者代形詞打在一起。如例(1)中主體盒子的位置在背景椅子的上面，聾人以手形“同”代表盒子、手形“棕”代表椅子，並將代形詞手形“同”置於代形詞手形“棕”之上以表達盒子在椅子上面。

(1) 盒子　椅子　　椅子$_{代形詞\text{-}i}$＋盒子$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。
　‘盒子在椅子上。’

a. 椅子　　b. 盒子　　c. 椅子$_{代形詞\text{-}i}$＋盒子$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面

圖 4.1

上例中的背景物椅子是以其部分手形“棕”爲其代形詞，但同一物體，可能因和主體接觸的部位不同，而改變其代形詞手形及方位的選擇，例如圖 4.2 中的“鴨子在椅背上”，聾人便選擇手形“手”並以指尖向上的方位呈現作其代形詞，此一代形詞在模仿椅背部位，因此表達時，將代表主體鴨子的代形詞手形“動物一”置於手形“手”的指尖，以示鴨子在椅背頂端的靜態位置。

圖 4.2

(2) 椅子　鴨子　椅子代形詞-i＋鴨子代形詞-j—j 在 i 上面。

‘鴨子在椅子上。’

a. 椅子

b. 鴨子

c. 椅子代形詞-i＋鴨子代形詞-j—j 在 i 上面

圖 4.3

上面兩例的代形詞手形分別在代表椅子和主體接觸的部位，即座椅與椅背部分，因此直接將主體代形詞與背景代形詞接觸表現兩者關係。下面則另舉以代表物體輪廓的背景代形詞，其與主體代形詞呈現接觸關係的表現方式。如例(3)表現“人站在板凳上”的空間關係，聾人先將背景物體板凳的名稱及其圓形輪廓(如圖 4.4a、 4.4b)打出，在共現結構中雖以表現椅子輪廓的手形”句”作爲椅子的代形詞，但事實上椅子的代形詞包括了手形“句”以及中間的面積空間，如圖 4.4d 中的圓圈所示；因此表現椅子和人的接觸關係時，是將人的代形詞手形“民”置於代表椅子表面的中間空間位置上，而非代表輪廓的手形“句”之上。

(3) 椅子　圓形　人　椅子 $_{pro\text{-}i}$＋人 $_{pro\text{-}j}$—j 在 i 上。

‘人站在椅子上。’

a. 椅子　b. 圓形　c. 人　d.椅子 $_{pro\text{-}i}$＋人 $_{pro\text{-}j}$—j 在 i 上

圖 4.4

背景的某一部位與主體接觸的空間關係中，同一背景物體的代形詞並非只有固定一種，由例(1)與例(2)可以得知，其代形詞手形會依據實際的接觸部位、方位而選擇適當的手形代表，如椅子可以選擇部分代形詞手形“棕”或代表接觸椅背部位的手形“手”。而例(3)則說明了因爲背景代形詞手形的不同語意功能，在共現結構中不只利用手形表現物體代形詞，而可與空間位置一起搭配代表背景物體的概念，聾人會依據背景代形詞手形的語意，將主體代形詞置於適當的空間位置。

Supalla(1986)將身體視爲代形詞的一種，如表達“車子壓過人的身體”，聾人可以以一手代替主體車子，以自己的身體代替背景“某人的身體”，將車子代形詞在身體代形詞上移動過去。台灣手語同樣可以以自己的身體當作代形詞，但 Supalla 未提到，身體代形詞只能作爲背景，無法作爲主體。台灣手語中聾人無法將自己身體當作主體物，如“人躺在車子底下”，主體必須使用人類的代形詞手形“民”，而不能將車子的代形詞手形“紳”置於自己身上表示。

聾人以自身的身體當作背景物時，將背景物的部位，如頭、手臂投射在自己相同身體部位上，如例(4)的“老鼠在女孩手臂上”，便將老鼠的代形詞置於自己手臂(圖 4.5b)；聾人的身體部位還可以代表不同部位，如以手臂代表象鼻、駝峰。

除此之外，台灣手語尚可用身體部位代表其他無生命物體，如將手臂伸直，代表飛機機翼，如例(5)，因此表達人站在機翼上時，就將人的代形詞手形“民”置於代表機翼的手臂代形詞上面(如圖 4.6d)。

(4) 老鼠　人$_{代形詞\text{-}i}$＋老鼠$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。

‘老鼠爬在人手臂上。’

a. 老鼠　　b. 人$_{代形詞\text{-}i}$＋老鼠$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面

圖 4.5

(5) 飛機.　機翼　人　飛機$_{代形詞\text{-}i}$＋人$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。

‘人站在飛機上。’

a. 飛機　　b. 機翼　　c. 人　　d.飛機$_{代形詞\text{-}i}$＋人$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面

圖 4.6

在接觸空間關係中，我們將主體代形詞置於背景代形詞的手形上，以類像性

的表現呈現兩者的相對方位以及接觸關係；聾人亦可將自己身體代替某些背景物，而直接將主體代形詞置於身上表現。背景物若以輪廓手形作代形詞，則與輪廓內的表面空間一起代表，主體代形詞便不與主體的輪廓代形詞接觸，而是置於表面空間上代表與主體的接觸空間關係，至於沒有接觸關係的上方空間，我們將於 4.2.3 節中一併討論。

4.2.2 容納空間關係

台灣手語表現主體物受另一背景物體接觸、容納時，同樣利用雙手代表兩個物體的代形詞在手語空間中表現實際空間關係。如表達圖 4.7 的“雨傘在桶子裡”，聾人打完主體雨傘(圖 4.8a)與背景桶子(圖 4.8b)的手語詞彙後，以手形“方”代替桶子、手形“一”代替雨傘，將手形“一”置於手形“方”之內(圖 4.8c)，代表雨傘在桶子裡。

圖 4.7

(6) 雨傘　桶子　桶子$_{代形詞\text{-}i}$＋雨傘 $_{pro\text{-}j}$—j 在 i 裡面。

‘雨傘在桶子裡。’

a. 雨傘　　b. 桶子　　c. 桶子代形詞-i＋雨傘 pro-j—j 在 i 裡面

圖 4.8

主體雨傘還可以使用其他代形詞手形代替，如雨傘的操弄手形“零”，並加上一個朝背景桶子的代形詞手形“方”插入的移動成分，以操弄主體的動態表現表示其靜態位置，如圖 4.9 所示。

(7) 雨傘　桶子　桶子代形詞-i＋雨傘 pro-j—j 在 i 裡面。
‘雨傘在桶子裡。’

桶子代形詞-i＋雨傘 pro-j—j 在 i 裡面

圖 4.9

在容納的空間關係中，背景物體同樣可以利用表現輪廓形狀的手形作代形詞，如表現圖 4.10 的“球在箱子裡”，聾人先將背景箱子(圖 4.11a)與主體球(圖 4.11b)的手語詞彙打出，以手形“同”代替球、手形“手”及中間的空間位置(如圖 4.11c 的方框)一起代替容器箱子，再將手形“同”置於代表輪廓的手形“手”旁邊的空間位置，以表示球在箱子的容積空間裡。

圖 4.10

(8) 箱子　球　箱子代形詞-i＋球代形詞-j—j 在 i 裡面。

‘球在箱子裡。’

a. 箱子　b. 球　c.箱子代形詞-i＋球代形詞-j—j 在 i 裡

圖 4.11

在容納空間關係中，背景物體以代表輪廓的手形及代表容積的手語空間一起表現，我們將主體物的代形詞手形置於手語空間中代表背景物容納主體物；而主體物尚可使用表現操弄物體的手形加上一個移動成分，以將物體置於容器中的動態概念，代表物體存在該處的靜態位置。

4.2.3 前/後、上/下、左/右等空間關係

對於其他空間關係如主體、背景間沒有接觸的前/後、上/下、左/右關係，手語一樣可以利用代形詞手形清楚對應真實空間位置，因爲手語以對應性的代形詞結構表現真實空間位置，對聾人之間的溝通，是最清楚方便的，這樣的表現方式同樣適用於有接觸的前/後、上/下、左/右關係，部分例句於 4.2.3 節中討論。以

下各舉“在…下面”、“在…後面”、“在…旁邊”的手語例子說明。

例(9)的句子“青蛙躲在傘下”，以手形“九”代替青蛙、手形“同”代替雨傘，將手形“九”置於手形“同”之下(如圖 4.12c)代表“青蛙在傘下”。

(9) 雨傘　青蛙　雨傘代形詞-i＋青蛙代形詞-j—j 在下面。

‘青蛙躲在傘下。’

a. 雨傘　　b. 青蛙　　c. 雨傘代形詞-i＋青蛙代形詞-j—j 在下面

圖 4.12

例(10)表達“人在椅子後面”，以手形“手”代表椅子，手形“男”代替人，將手形“男”置於手形“手”之後(如圖 4.13c)，代表了人在椅子後面。

(10) 椅子　人　椅子代形詞＋人代形詞-j—j 在後面。

‘人在椅子後。’

a. 椅子　　b. 人　　c. 椅子代形詞＋人代形詞-j—j 在後面

圖 4.13

例(11)的“人在站牌旁邊”，以手形“一”加上手臂代表公車站牌、手形“民”代表人，以手形“民”置於手形“一”加上手臂的旁邊(如圖 4.14c)，表示人在站牌旁邊。

(11) 站牌　人　站牌$_{代形詞\text{-}i}$＋人$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 旁邊。

‘人在站牌旁邊。’

a. 站牌　　b. 人　　c. 站牌$_{代形詞\text{-}i}$＋人$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 旁邊

圖 4.14

對於主體、背景間的前/後、上/下、左/右關係，聾人習慣將代表主體及背景的代形詞直接置於自己身前手語空間中的相對方位位置上，直接對應物體在真實三度空間裡的相對空間關係，體現了手語語法結構和真實空間概念的像似性。或者利用自己的身體作爲背景代形詞，以主體代形詞手形置於身體的前面、左邊、右邊、上面以代表與背景的相對位置，而限於生理器官的限制，無法以自己身體作爲背景，將主體代形詞置於身體的下面、後面表現主體在背景的下方、後面之相對關係。

4.2.4 影響代形詞選擇的因素

手語在使用手形代替物體表現空間概念時，對於物體並非只有單一固定的手形代形詞。Wilbur, Bernstein 與 Kantor(1985)觀察到美國手語中的名詞物體並不是在所有情況下都使用相同的代形詞，相反的，兩者爲一對多的關係，意即同一個名詞在不同的語境可以選擇不同的代形詞。我們已在第三章中證明了同一物體

會因作爲主體或背景的功能不同而選擇相異的代形詞，在這一小節裡，我們將嘗試找出聾人爲何會使用不同手形代表同一物體的其他因素。

手語允許使用者以不同角度觀察物體的空間關係，並反應在不同代形詞手形上。例如在接觸的空間關係中，背景物體可以視之爲一整體物體而使用整體代形詞手形；或將視野縮小至與主體接觸的局部表面，同時強調其接觸的部分表面，此時便使用表面代形詞手形。

如下例(12)的“綠豆在倒立的杯子上”，杯子若被視爲一整體概念，則使用代形詞手形“方”(圖 4.15d_1)；若只強調主體與背景杯子接觸的底部表面，便改用手形“手”作其代形詞(圖 4.15d_2)。

(12) 杯子　杯子倒立　　豆子　杯子$_{代形詞\text{-}i}$＋豆子$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。
‘綠豆在倒立的杯子上。’

a. 杯子

b. 倒立

c. 豆子

d_1. 杯子$_{代形詞\text{-}i}$＋豆子$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面

d_2. 杯子$_{代形詞\text{-}i}$＋豆子$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面

圖 4.15

在例(13)“人站在火車上”中，背景火車同樣可以視爲整體概念而使用(垂直)代形詞手形“手”(圖 4.16c_1)，抑或只表達兩者接觸部位，而以平行手形“手”爲其表面代形詞(圖 4.16 c_2)。

(13) 火車　　人　火車$_{代形詞\text{-}i}$＋人$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。
‘人站在火車頂上。’

a. 火車

b. 人

c_1. 火車$_{代形詞\text{-}i}$＋人$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面

c_2. 火車$_{代形詞\text{-}i}$＋人$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面
圖 4.16

主體與背景在容納關係中的相對體積也是影響因素之一，如圖 4.17 與圖 4.19 所示，同一個背景盒子，與主體紅豆或蓮霧均有容納接觸的空間關係，但在手語中對背景盒子使用的代形詞手形則不同。當主體爲蓮霧時，盒子的主要功能爲收納容器，又兩者體積相當，因此使用有容納語意功能的代形詞手形“同”(圖 4.18)；相較之下另一主體紅豆則顯得微小許多，兩者體積懸殊，背景底部平面反而較爲顯著，因此除了代形詞手形“同”之外，也可以使用表現盒子底部的表面分類詞手形 “手”(圖 4.20)。

圖 4.17

(14) 盒子　蓮霧　盒子代形詞-i＋蓮霧代形詞-j—j 在 i 裡面。

‘蓮霧在盒子裡面。’

盒子　蓮霧　盒子代形詞-i＋蓮霧代形詞-j—j 在 i 裡面

圖 4.18

圖 4.19

(15) 盒子　紅豆　盒子代形詞-i＋紅豆代形詞-j—j 在 i 裡面。

‘蓮霧在盒子裡面。’

盒子代形詞-i＋紅豆代形詞-j—j 在 i 裡面

圖 4.20

背景物體與主體的不同空間關係可能造成背景物有不同功能，而物體的功能則是選擇代形詞的因素之一。如圖 4.21 中的瓶子，作爲容器的角色時，如一隻筆插在瓶子裡，其使用手形“方”爲其代形詞(圖 4.22)，以表現容納主體的功能及空間關係。但當瓶子作爲圈著手錶的圓柱背景物時(圖 4.23)，其一維長形的幾何外型則較容納功能顯著，此時不用手形“方”，而改用手形“一”作其代形詞手形(圖 4.24)。

圖 4.21

(16) 杯子　筆　杯子代形詞-i＋筆代形詞-j—j 在 i 裡面。

‘筆在杯子裡面。’

杯子代形詞-i＋筆代形詞-j—j 在 i 裡面

圖 4.22

圖 4.23

(17) 瓶子　手錶　瓶子代形詞-i＋手錶代形詞-j—i 在 j 裡面。

‘手錶圈住瓶子。’

瓶子代形詞-i＋手錶代形詞-j—i 在 j 裡面

圖 4.24

根據上述的分析，我們瞭解到物體不只有一個固定單一的代形詞手形，而是可以受到不同因素搭配適當的代形詞手形，例如在接觸關係中，聾人可以有不同的觀察角度，對背景物體使用整體概念的代形詞或表面代形詞，分別凸顯其整體

或接觸表面部分；在容納關係中，主體與背景的相對體積關係也是影響背景代形詞選擇的因素，兩者體積若越懸殊，若將觀察背景的距離拉近，背景底部面積越顯著，使用表面代形詞手形的比例越高。另外背景對於主體的功能，也是影響背景選擇不同代形詞手形的因素。

4.2.5 詞序的改變

台灣手語表現物體的相對空間關係時，最常使用的語法結構是先將背景物體與主體物體的詞彙分別打出，再利用副手手形代替背景物體，主手手形代替主體物體，將主手手形置於副手手形的相對位置上，以代表主體與背景在實際空間中的真實相對位置，因此在詞序上是先分別將背景與主體的手語詞彙打出後，再表現兩者的代形詞結構。

聾人大多依循上述詞序表現空間概念，但從語料中我們發現代形詞手形不必然只能出現於物體詞彙之後，而在某些情況下，物體代形詞是可以在物體詞彙打出前出現的，改變後的詞序成爲先將背景手語詞彙打出，接著爲背景與主體物的代形詞結構，最後才說明主體代形詞手形所代表的物體名稱。

如例句(18)“女孩站在椅子上”中，聾人先將背景椅子的手語打出後(圖 25a, b, c)，以手形“句”加上中間空間位置爲椅子代形詞，將手形“民”置於上方，表示一個物體位於椅子上(圖 25d)，最後才說明，這個在椅子上的物體是女孩(圖 25e, f)。

(18) 木頭　椅子　　圓形　椅子$_{代形詞\text{-}i}$＋人$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面　　指民　女孩。
‘女孩站在椅子上。’

a. 木頭

b. 椅子

c. 圓形

d. 椅子代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

e. 指人代形詞-i

f. 女孩

圖 4.25

另外在例(19)“畫像在樹幹上”中，聾人同樣先將背景樹的手語詞彙打出(圖 26a)，再以食指與拇指在樹的代形詞上描繪出長方形狀(圖 26b)，代表一個具有長方形狀的物體在樹幹上，最後再打出這個主體的確實手語名稱“畫像”(圖 26c)。

(19) 樹　樹代形詞＋長方形　畫像。

‘畫像在樹幹上。’

a. 樹

b. 樹代形詞＋長方形

c. 畫像

圖 4.26

整體來說，聾人仍習慣將物體的手語詞彙先打出後，再以其代形詞手形表達物體的空間關係。語料中，我們可以發現台灣手語具有先將物體的代形詞打出，最後才說明物體的手語名稱的例子，但總只限於主體與其代形詞，背景則無此句法結構。詞序的改變必然造成句子在語意上的不同，但從單句裡無法得知，需從語段(discourse)裡的上下文始可釐清，本論文並無深入探究手語的篇章結構，因此仍待日後研究解答此一問題。

4.3 其他靜態空間關係表達之結構

4.3.1 非共現結構

台灣手語對於兩個物體間的相對空間關係，其表現方式多是以雙手同時將主體與背景物體在手語空間中同時作對應性的呈現，然而手語除了利用物體的代形詞在共現結構中表現物體間的相對空間關係，事實上也可以利用線性結構表現相同語意概念。

手語詞彙是由手形、方位、位置、移動等成分所組成，聾人對於那些不受空間位置限制(如需打在身體部位)的詞彙，可以直接結合位置構詞，使物體詞彙增加靜態位置的語意，如例(20)中的衣架、例(21)中的橋、河流、樹等詞彙，聾人直接打在手語空間中的某一位置上，便代表這些物體位於此處。因此，只要將手語詞彙打在不同但相對的位置上，不需利用代形詞也能表達空間關係的概念。然而對於受制位置成分的手語詞彙，如貓必須打在臉頰上、狗則必須打在頭上，就仍須使用代形詞才能表現其空間位置。如例句(20)中，聾人先將衣架手語(圖 27a)打在較上方處，再打出貓的手語詞彙(圖 27b)，由於其位置成分的限制，必須再使用貓的代形詞手形“動物一”打在相對的下方位置(圖 27c)，始可以表達出“貓在衣架下面”的空間概念。

(20) 衣架-i　貓　貓代形詞-j—j 在 i 下面。

‘貓在衣架下面。’

a. 衣架-i　b. 貓　c. 貓代形詞-j—j 在 i 下面

圖 4.27

在句子“船/河在橋下”中，台灣手語詞彙的橋、河流、船均不受位置成分的限制，可以直接打在手語空間位置中代表其相對位置。聾人將手語詞彙“橋”打在手語空間中的 i 處(圖 28a)，“河流”打在 j 處(圖 28b)，“船”也同樣打在 j 處(圖 28c)，以 i 處在 j 處上方代表橋的位置在於河流的上方，而船在河流上行進。

(21) 橋-i　水 j　船 j—j 在 i 下面。

‘船在橋下。’

a. 橋-i　b. 水 j　c. 船 j—j 在 i 下面

圖 4.28

物體代形詞手形使用的目的在於可以自由表現物體之間的各種空間關係，但對於某些物體其手語詞彙不限於打在身體部位上或限定某空間位置，則可以直接結合位置構詞，打出名詞詞彙的位置便代表其實際的空間位置。

4.3.2 方位詞

台灣手語擁有一些代表方位詞的詞彙，如上面、下面(圖 29、30)、前面、後面(圖 31a、31b、32)、左邊、右邊(圖 33、34)、裡面、外面(圖 35、36)、中間(圖 37)、附近(圖 38)、表面(圖 39)等等，其在句中通常打在背景詞彙之後(也可與背景代形詞一起出現)、主體詞彙之前，代表主體在背景的相對方位上，有時在最後仍可再以兩者的代形詞手形共現表現相對位置，特別是兩者有接觸關係時。

“上面”

圖 4.29

“下面”

圖 4.30

“前面 a.”

圖 4.31a.

“前面 b.”

圖 4.31b

“後面”

圖 4.32

“左邊”

圖 4.33

“右邊”

圖 4.34

“裡面”

圖 4.35

“外面”

圖 4.36

“中間”

圖 4.37

“附近”

圖 4.38

“表面”

圖 4.39

這些實際在手語空間中表達空間概念的手語方位詞，大多也都有像似性的本質，如靠著手形方位或移動方向表現實際方位。以下將介紹台灣手語中各種方位詞的手語詞彙以及用於表達相對空間關係時的手語結構。

4.3.2.1 上面、下面

方位詞“上面”與“下面”，在台灣手語中所代表的空間關係可以是主體與背景的上面、下面部位接觸，如例(22)中“人站在屋頂上” (圖 4.40b)、例(23)的“口香糖黏在桌面下”(圖 4.41b)；或者是兩者未接觸的上方、下方關係，如例(24)的“雲在屋頂上方” (圖 4.42b)、例(27)的“小狗在桌子底下” (圖 4.43b)。台灣手語中是以食指指尖朝上方或下方一指，以實際所指的方向代表上、下方位詞。即使有方位詞的加入，聾人通常習慣在最後再以主體、背景的代形詞在手語空間中以共現方式呈現相對空間關係，也因爲如此，方位詞並非爲必要語意成分，意即即使省略方位詞，我們仍可以從共現結構中依主體、背景代形詞的相對空間位置得知兩者的空間關係，方位詞的出現則可以加強相對方位上的語意。

(22) 房子　房子$_{代形詞\text{-}i}$＋上　　人　　房子$_{代形詞\text{-}i}$＋人$_{代形詞\text{-}j}$—j 在 i 上面。

‘人站在屋頂上。’

a. 房子　b. 房子代形詞-i＋上面　c. 人　d.房子代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 上面

圖 4.40

(23) 桌子　桌子代形詞-i＋下　口香糖　桌子代形詞-i＋口香糖代形詞-j—j 在 i 下面。

‘口香糖黏在桌面下。’

a.桌子　b.下面　c.口香糖　d.桌子代形詞-i＋口香糖代形詞-j—j 在 i 下面

圖 4.41

(24) 房子　上　雲　房子代形詞-i＋雲代形詞-j—j 在 i 上方。

‘雲在房子上方。’

a. 房子　b. 上　c. 雲　d. 房子代形詞-i＋雲代形詞-j—j 在 i 上方

圖 4.42

(25) 桌子　桌子代形詞-i＋下　小狗　桌子代形詞-i＋小狗代形詞-j—j 在 i 下面。

‘小狗躺在桌子底下。’

a.桌子　b.桌子代形詞-i＋下面　c.小狗　d.桌子代形詞-i＋小狗代形詞- j —j 在 i 下面

圖 4.43

4.3.2.2 前面、後面、左邊、右邊

方位詞前面、後面、左邊、右邊在台灣手語中的表現方式是以手形“手”在手語空間中，直接向前、後、左、右方向揮動表現。這些方位詞的出現位置同樣在背景詞彙之後，聾人亦可在最後以物體代形詞共現的結構表現相對位置，因此前、後、左、右方位詞同樣爲非必要成分，因爲可從代形詞的相對位置便可得知相對方位，加上方位詞是爲了表達更加明確的方向。

下面試舉“前面”與“左邊”爲例，例(26)爲“小狗在女孩面前”、例(27)爲“狗在狗屋左邊”。聾人先把背景物體如女孩(圖 4.44a)、狗屋(圖 4.45a, b)的詞彙打出，再加上與主體的相對方位詞前面(圖 4.44c)、左邊(圖 4.45c)，接著是主體詞彙小狗，最後聾人多再將主體、背景的代形詞手形以一前一後、一左一右的共現結構清楚呈現(圖 4.44f、圖 4.45e)。

(26) 女孩 女孩代形詞-i 前面 小狗 小狗代形詞-j 女孩代形詞-i＋小狗代形詞-j—j 在 i 前面。

‘狗在女孩面前。’

a. 女孩

b. 女孩代形詞-i

c. 前面

d. 小狗

e. 小狗代形詞-j

f. 女孩代形詞-i＋小狗代形詞-j—j 在 i 前面

圖 4.44

(27) 小狗 房屋 房屋代形詞-i＋旁邊 房屋代形詞-i＋小狗

狗屋代形詞-i＋小狗代形詞-j—j 在 i 左邊。

‘狗在狗屋左邊。’

a. 小狗

b. 房屋

c. 房屋代形詞-i＋左邊

d. 房屋代形詞-i＋小狗　　e. 狗屋代形詞-i＋小狗代形詞-j—j 在 i 旁邊

圖 4.45

4.3.2.3 裡面、外面、附近、中間、表面

從我們收集到的台灣手語語料中，還有其他同樣出現於背景詞彙之後的方位詞詞彙，如裡面、外面、附近、中間、表面等，底下我們會各舉一例說明。

“裡面”表現主體受背景物體容納或支撐的空間關係，如例(28)的“人泡在木桶裡”；而“外面”表現與裡面相對概念的空間關係，主體在背景物體範圍之外，如例(29)“汽車在屋子外面”。若聾人在最後利用代形詞共現表現相對空間關係，如圖 4.46e、4.47d，則“裡面”、“外面”方位詞是可以省略的，並不影響語意的理解，方位詞的使用有強調明確方向之用。

(28) 木　桶狀物　裡面　人　桶子代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 裡面。
‘人泡在木桶裡。’

a. 木　　b. 桶狀物　　c. 裡面　　d. 人

e. 桶子代形詞-i＋人代形詞-j—j 在 i 裡面

圖 4.46

(29) 房子　外面　　汽車　房子代形詞-i＋車子代形詞-j—j 在 i 外面。

‘車子在房子前。’

a. 房子

b. 外面

c. 汽車

d. 房子代形詞-i＋車子代形詞-j—j 在 i 外面

圖 4.47

“附近”則不包括方向的概念，只說明了主體物與背景的距離不遠，如例(30)，因此若將主體、背景代形詞同時呈現時，兩者代形詞在手語空間中可任意打在不同空間位置上，則無絕對的方位位置。下例“營火在人旁邊”中，聾人是以自己身體當作背景，因此最後是將火的代形詞打在自己身邊以說明火在人身旁(圖 4.48e)。

(30) 人　人代形詞-i　附近　火　人代形詞-i＋火代形詞-j—j 在 i 附近。

‘營火在人旁邊。’

a. 人　　b. 人代形詞-i　　c. 附近　　d. 火

e. 人代形詞-i＋火代形詞-j—j 在 i 附近

圖 4.48

“中間”則包含不只一個背景，當主體的位置位於左右邊的背景物之中，如在例(31)的“狗在兩棵樹之間”(圖 4.49c)；或排在一排隊伍之中時，可以使用方位詞“中間”表達上述概念。“中間”此一手語詞彙是模仿文字形狀而來，出現爲同樣在複數背景之後，可以強調主體在背景的相對中間位置，由於下例並無在最後使用代形詞結構，因此“中間”方位詞爲表現空間關係的必要成分，主要表達主體在背景中間的空間關係語意。

(31) 樹　樹代形詞-i＋樹代形詞-j　中間　狗。

‘狗在樹中間。’

a. 樹　　b. 樹代形詞-i＋樹代形詞-j　　c. 中間

d. 狗

圖 4.49

方位詞“表面”使用於當主體的位置是在背景的表面上，且主體與背景的關係緊密時，如花瓶上的裂痕、樹上的刻字、牆壁上的塗鴉等等，如例(32)表現樹上刻著愛心圖案，聾人先將背景“樹”打出後，加上表面方位詞(圖 4.50b)，便可以表達主體在樹的表面上，最後打出主體“愛心圖案”。

(32) 樹　表面　愛心。

‘愛心圖案刻在樹上。’

a. 樹　　b.　表面　　c.　愛心

圖 4.50

4.3.3 直指

表達主體的位置時，另一種策略是以食指直指與背景代形詞相對的位置表示。聾人在打出背景物體的手語詞彙後，以副手手形作爲背景代形詞，主手則以食指指出主體與背景相對的位置，最後再打出位於此一位置上的主體手語名稱。如要表達圖 4.51 時，貓、人、花盆分別位於在三層樓上，在例(33)中，聾人以手形“三”代替三層樓的代形詞後，以食指指向代形詞的食指代替最高樓層(圖 4.52b)，再打出第一主體名稱“貓”(圖 4.52c)，代表貓的位置在最高樓層；接著指向背景手形的中指代替另一主體在第二層位置(圖 4.52d)，再打出位於此處的物體名稱“人” (圖 4.52e)；最後指向代形詞的無名指(圖 4.52f)代表最低樓層位置，再打出此處物體的手形詞彙“花”(圖 4.525)。

圖 4.51

(33) 樓　三　三＋食指第一　貓　三＋食指第二 人　三＋食指第三　花。
‘貓在第一層樓、人在第二層樓、花在第三層樓。’

a. 三樓

b. 三＋食指第一

c. 貓

d. 三＋食指第二

e. 人

f. 三＋食指第三

g. 花

圖 4.52

4.3.4 空間動詞詞彙

聾人除了單純表達主體與背景的相對位置外，還可以以空間動詞表現主體存在的姿態或被放置於該處的方式。空間動詞的位置是帶有意義的成份，代表真實相對位置的語意，而手形則不如代形詞可以代表物體依據不同物體替換手形，是固定成分。空間動詞詞彙若爲雙手手語，便在手語空間中結合位置構詞，表現主體的位置；若爲單手手語，可以與背景代形詞共現，表現主體與背景的相對位置。

台灣手語中的空間動詞有如掛、放、刻、釘、丟等等，底下將舉例介紹。

聾人在打出背景與主體的手語詞彙後，加上一空間動詞，便可將主體的位置概念與背景作一連結。如下例(34)的“帽子掛在牆上”，聾人先將背景牆壁打出，並將之置於手語空間的某處，代表其位置(圖 4.53a)；再打出主體名稱帽子，最後在牆壁的手語空間位置上打出動詞“掛”(圖 4.53c)，如此我們便得知帽子的位置是在牆壁上，並且以掛著的姿態存在。

(34) 牆壁　帽子 掛。

‘帽子掛在牆上。’

a. 牆壁-i　　b. 帽子　　c 掛-i

圖 4.53

下例(35)爲“書在桌子下，聾人先將背景“桌子”結合位置構詞打出，爲桌子在空間位置上定位後，再打出主體“書”的手語詞彙，最後將空間動詞“放”的手語打在相較桌子位置的較低處(圖 4.54c)，代表了主體書在桌子下方的位置。

(35) 書桌 i　書　放 j—j 在 i 下面。

‘書放在桌下。’

a. 書桌 i

b. 書

c. 放 j—j 在 i 下面

圖 4.54

動詞“放”還可以用於容納空間關係如圖 4.55 的“雨傘在盒子裡”，聾人以動詞詞彙表達容納接觸的空間關係時，習慣與背景共現的方式呈現，因此打完背景盒子、主體雨傘的手語詞彙後，聾人以副手手形“手”作爲盒子代形詞而動詞“放”則省略一手以主手表現，打在背景輪廓代形詞的相對位置上，即表現容納空間的中間位置(圖 4.56c)，以表示主體的位置在盒子裡。

圖 4.55

(36) 盒子　雨傘　　盒子$_{代形詞\text{-}i}$＋放 j—j 在 i 裡面。

‘雨傘在盒子裡面。’

a. 盒子　　b. 雨傘　　c.盒子代形詞-i＋放 j—j 在 i 裡面

圖 4.56

另外一例表現“愛心圖案在樹幹上”時，聾人可以利用如前述的“表面”方位詞表現，抑或在此處以空間動詞表現。聾人將動詞“刻”打在背景代形詞上(圖 4.57b)，可以代表主體以被刻的方式位於樹幹的位置上。

(37) 樹　　樹代形詞-i＋刻-i　　愛心。

‘愛心圖案刻在樹上。’

a. 樹　　b. 樹代形詞-i＋刻-i　　c. 愛心

圖 4.57

出現在語料中的其他空間動詞尚有“釘”如“紙張釘在牆上”、“寫”如“字寫在牆上”、“種”如“花種在土裡”、“丟”如“垃圾在垃圾桶裡”等等，可以表現主體與背景的靜態相對位置，同時表達主體存在的方式。

4.4 結論

這一章主要在探討如何運用上一節所討論的物體代形詞手形，將之組合以表現各種靜態空間關係。我們首先簡介了以主手作爲主體代形詞、副手爲背景代形詞，在手語空間中表現如在…上面、在…裡面、在…左/右邊、在…上/下方、在…前/後面等各種空間關係的台灣手語例子。手語將手語空間視爲真實空間的對應，代表主體、背景的代形詞便置於身前的空間中相對位置，但仍須視代形詞所代表的意義表現，例如在接觸關係中，當背景使用整體概念的代形詞時，主體代形詞則直接置於其上；但當背景代形詞代表物體輪廓時，則與空間位置結合代表整體物體概念，我們則將主體代形詞置於空間位置上而非輪廓代形詞上，以表現兩者接觸關係。

而在接觸容納關係中，背景代形詞同樣和空間位置結合代表物體概念，並將主體代形詞置於容器代形詞的範圍中代表受背景容納的空間關係。表達兩個物體沒有接觸的前面/後面、左邊/右邊、上面/下面等相對方位時，聾人通常先將背景物體定位後，將主體代形詞置於其上述的相對位置表現，因此以主體、背景代形詞在手語空間中共現表現真實空間關係是聾人表現最自然的語法結構。

一個物體往往不只有一個固定單一的代形詞表現，因此我們也探討了影響物體使用不同代形詞手形的原因，如因不同觀察角度，在接觸關係中的背景物體可以視爲整體或部分，而有整體概念的代形詞手形與表面代形詞手形的不同選擇。又在容納關係中，背景物體與主體物的相對體積比例，影響聾人選擇背景物體的代形詞，若兩者體積相當，則選擇代表容納概念的代形詞手形“同”；若主體體積相較背景極小，則選擇代表容器底部的支撐手形“手”代表。另外我們發現物體在空間關係中的功能，也是影響選擇代形詞的因素，如瓶子作爲主體的容器時，通常選擇有容器概念的手形“同”或“方”；但當與主體並無容納關係時，可依其顯著外型選擇幾何外型，如代表細長瓶身的一維手形“一”。另外我們從共現語法結構

中發現了不同詞序，代形詞手形不一定只能出現於代表的物體詞彙之後，語料中也有代形詞出現於代表物體之前的語序。

我們還討論了台灣手語使用於空間關係中的方位詞，其出現位置在背景詞彙之後、主體詞彙之前，雖然擁有了方位詞的手語詞彙，聾人仍習慣在最後加上共現結構將主體、背景、相對空間關係同時表現，因此方位詞的作用在補充強調說明主體的位置，可以省略以不影響語意。

對於某些物體，其手語詞彙不受限於身體部位，而可以自由在手語空間中打出，我們則可將手語詞彙結合位置構詞，直接將詞彙打在空間位置上，便可將物體定位該處，如將桌子詞彙打在左邊、椅子詞彙打在右邊，就間接代表了椅子在桌子的右邊。台灣手語還可以利用帶有動作語意的空間動詞表現主體的位置同時表達存在姿態，這些空間動詞均有位置構詞成分，將動詞詞彙打在手語空間的位置，就代表了主體的真實位置概念。如在背景代形詞的位置上打出空間動詞“掛”，便代表了主體以掛的姿態存在於背景物上；或者可以簡單的以主手直指在背景代形詞的相對位置上，同樣表現主體相對背景的靜態空間位置。

第五章　結論

手語研究者當初在分析手語結構時，常將口語既有的概念名稱套用在具相似特徵的手語結構上，一方面是爲了強調手語的自然語言特質，另一方面，由於手語研究的歷史尚短，從口語借用已建立並使用已久的名稱概念來稱呼手語相似的結構，有助於外人對手語結構的瞭解 (Schembri 2003)。然而這種作法不僅忽略了結構的其他重要面向，也模糊了其主要功能。手語中一般所謂的分類詞結構便是其中一例，由於手語分類詞的名稱使用已久，不同學者對之有不同定義分析，使得大家一直無法真正達到對話目的。因此本論文觀察使用手語中所謂的分類詞在語法結構中使用的動機、手形形式與代表意義的對應現象，並在論文中提出“代形詞”名稱取代使用已久的分類詞。

第二章主要說明了文獻中所稱呼的分類詞爲何在本論中以代形詞取代。過去將表現物體的靜態位置與動態移動的動詞稱作分類詞動詞，動詞中的手形成份則稱作分類詞手形。但我們認爲由於名詞物體詞彙可能受限於需打在身體部位上或必須以雙手呈現，以致表現物體的動態移動時，無法在手語空間中自由作像似性的移動動作；必須在動詞中以單手手形代表物體的概念，始可在手語空間中以對應性的方式表達物體移動的路徑、移動方向、方式等語意內涵。

而在表現物體的靜態位置時，依據 Talmy(1975, 1983, 1985, 2000)的理論，需要利用主體、背景、相對關係的概念，不同語言對相同的語意概念有不同的語法機制與結構，而手語特殊的機制系統，使這三種成分可以同時性的體現在手語空間中，利用主手手形代替主體物、副手手形代替背景物，再將主體代形詞與背景代形詞置於相對位置上，像似性地對應物體在現實空間中的相對空間關係。因此主手、副手手形分別爲主體與背景的代形詞形式，以同時性的結構表現兩者的相對位置關係。

另外從代形詞形式與實際代表物體的對應關係觀察，代形詞並非都是代替有相同語意特徵的一群物體(即學者將之稱作分類詞的原因)，某些代形詞手形在語料中發現只能代替一例物體，如手形“七”只能代替橋；有些代形詞手形則可以代替毫無語意關係的物體，如手形“民”可以代替電話與人類、手形“守”可以代替飛機或動物。代形詞手形的選擇並非完全以語意特徵爲基礎，又從其功能考量，稱作分類詞無法全面解釋所有代形詞手形的現象也無法真正反應手語特殊機制下的所需的語法結構，因此我們認爲代形詞名稱才可解釋此一手形使用的真正目的及本質意義。

第三章討論物體與代形詞手形選擇的關係。我們不僅要延續過去對台灣手語代形詞的研究，還要繼續發現新的代形詞手形並擴充代形詞手形所能代表的物體。從台灣手語表現物體相對靜態空間關係的句型中，我們整理出所有已被使用的代形詞手形，並羅列出這些手形所能代表的物體。同時，我們尙依照物體使用這些代形詞手形時其語意角色身份，將代形詞手形分爲三組：第一組代形詞手形，其所能代表的物體，可作主體或背景(如手形“呂”代替錢幣，當“錢幣在桌子上”或“豆子在錢幣上”、手形“手”代替毯子當“貓在毯子上”或“毯子在桌上”)。第二組代形詞所代表的物體在空間關係中限作主體(如手形“呂”代替筆，當筆在筆筒裡)。第三組代形詞所代表的物體在空間關係中限作背景(如手形“句”代替花瓶，當花在花瓶裡)。

這三組代形詞手形互相有重複的地方，意即同一手形可能同時在不同組別中出現，但代表的物體卻是不同的(例如手形“句”在第一組代形詞中代替物體光碟；但在第三組代形詞中代替物體花瓶)；而同一個物體在作爲主體或背景角色時有時也可以使用不同的代形詞手形(如桌子作爲背景時可以使用代形詞手形“手”；而作爲主體時則需改用代形詞手形“同”)。爲了解釋上述現象，我們認爲代形詞的不同功能解釋了爲何同一個代形詞手形可以代表完全不具相同特徵的

物體，便是因爲他們的代形詞分屬不同組別代形詞之故。

從另一角度觀察，同一個物體也常有不同代形詞手形，如筆在作爲主體時，可以使用手形“呂”爲其代形詞，但作爲背景時，則必須改用代形詞手形“一”。由此得知，物體在空間關係中的主體或背景角色，是影響聾人選擇物體代形詞手形的主要因素之一。爲了解釋物體與代形詞手形的不對稱現象，我們將所有使用於表達物體空間關係的代形詞手形依其功能作一分類後，不同功能的的代形詞手形，原來分屬上述三組代形詞手形。第一組代形詞手形包括了語意類別代形詞手形、靜態大小形狀代形詞手形；第二組代形詞手形包括描繪物體外型手形、操弄手形；第三組則包括表面代形詞手形、輪廓形狀代形詞手形。由於一個手形形式可能分屬不同功能手形，便可解釋爲何同一手形可以代替不同物體，並有不同語意角色關係。

第四章我們觀察聾人如何應用上述複雜的代形詞系統以共現形式在手語空間中同時表現出主體、背景、空間關係等語意成分。我們分別示範了不同類型功能的代形詞手形在手語空間中，表達各種空間關係的呈現情形。物體與其代形詞手形並非一對一的對應關係，我們特別觀察了背景物體在靜態空間關係中的變異情形，背景物體的代形詞手形會受到觀察的角度，如強調整體概念或接觸部位而選擇整體代形詞手形或接觸代形詞手形，以及背景與主體在容納關係中的相對體積、背景對於主體的不同功能而影響代形詞手形的選擇。

除了利用代形詞在共現結構表現靜態空間關係外，台灣手語尚有其他語法結構表達相同概念，例如某些名詞物體的位置成分並無限制打在身體部位上，因此可以在手語空間中結合位置構詞直接打在身前的空間位置上，如將桌子打在左邊位置、椅子打在右邊位置，便可以間接代表椅子在桌子右邊。台灣手語中有一群代表方位概念的詞彙，其出現位置在背景詞彙之後。雖然這些方位詞在句子中可以表現主體與背景的相對方位概念，但是手語的三度空間與視覺的機制，使聾人

多在使用方位詞之後，多於最後再以共現形式表現相對概念，尤其當兩者有接觸或容納關係時。台灣手語也可以利用空間動詞表現主體與背景的相對關係，這些空間動詞只有位置構詞，手形無法表現物體特質而作代形詞功能，通常表達兩者空間關係之餘，另外隱含主體存在的姿態或方式的語意，如掛、寫、刻、釘等等。

參考文獻

Aikhenvald, A. 2000. *Classifiers: A Topology of Noun Categorization Devices.* Oxford: Oxford University Press.

Allan, K. 1977. Classifiers. *Language* 53: 285-311.

Aronoff, Mark, Irit Meir, Carol Padden, and Wendy Sandler. 2003. Classifier constructions and morphology in two sign languages. *Perspectives On Classifiers in Sign Language*, ed. by Emmorey. K, 53-84. Mahwah, New Jersey: Lawrence Erlbaum Associates.

Brennan, M. 1992. The visual world of BSL: An introduction. *Dictionary of British Sign Language/ English*, ed. by D. Brien, 1-133. London: Faber & Faber.

Brown, Penelope. 1994. The INs and ONs of Tzeltal locative expressions: The semantics of static descriptions of location. *Linguistics* 32: 743-790.

Change, J. H., S. F. Su, and H. Y. Tai. *To appear*. Classifier predicate reanalyzed with special reference to Taiwan Sign Language. *Language and Linguistics*.

Corazza, S. 1990. The morphology of classifier handshapes in Italian Sign Language (LIS). *Sign Language Research: Theoretical Issues*, ed. by C. Lucas, 71-82. Washington DC: Gallaudet University Press.

Craig, C. G. 1994. Classifier languages. *The Encyclopedia of Language and Linguistics*, ed. by Ascher R. E, 565-569. Oxford: Pergamon Press.

Dixon, R. M. W. 1980. *The Languages of Australia*. Cambridge University Press.

Emmorey, Karen, and S, Casey. 1995. A comparison of spatial languagein English and American Sign Language. *Sign Language Studies* 88: 225-288.

Emmorey, Karen. 1996. The confluence space and language in signed languages. *Language and Space*, ed. by P. Bloom, M. Peterson, L. Nadel, and M. Garrett, 171-209. Cambridge: MIT Press.

Emmorey, Karen. 2002a. *Language, Cognition, and the Brain: Insights from Sign Language Research*. Mahwah, New Jersey: Lawrence Erlbaum Associates.

Emmorey, Karen. 2002b. The effects of modality on spatial language: How signers and speakers talk about space. *Modality and Structure in Signed and Spoken Languages*, ed. by Richard P. Meier, Kearsy Cormier, and David Quinto-Pozos. Cambridge: Cambridge University Press.

Emmorey, Karen, H.Damasio, S. McCullough, T. Grabowski, L. L. B. Ponto, R. D. Hichwa, and U. Bellugi. 2002. Neural systems underlying spatial language in American Sign Language. *NeuroImage* 17: 812-824.

Engberg-Pedersen, E. 1993. *Space in Danish Sign Language: The Semantics and Morphosyntax of the Use of Space in a Visual Language*. Hamburg: Signum Press.

Frishberg, N. 1975. Arbitrariness and Iconicity: Historical change in American Sign Language. *Language* 51：696-719.

Grinevald, C. 2000. A morphosyntactic typology of classifiers. *Systems of Nominal Classification*, ed. by. G. Senft, 50-92. Cambridge: Cambridge University Press.

Kegl, J. A., and R. B. Wilbur. 1976. Where does structure stop and style begin? Syntax, morphology and phonology vs. stylistic variation in American Sign Language. *Papers from the 12th Meeting of the Chicago Linguistic Society, ed. by S. Mufwene and S. Steever*, 376-396. Chicago: University of Chicago Press.

Kracht, Marcus. 2002. On the semantics of locatives. *Linguistics and philosophy* 25: 157-232.

Langdon, M. 1970. *A Grammar of Diegueno*. Berkelry: University of California Press.

Johnston, T. 1989. *Auslan Dictionary: A dictionary of the sign language of the Australian deaf community.* Sydney: Deafness Resources Australia, Ltd.

Johnston, T. 1991. Spatial syntax and spatial semantics in the inflection of signs for the marking of person and location in Auslan. *International Journal of Sign Linguistics* 2: 129-162.

Liddell, S. K. 2000. Sources of meaning in ASL classifier constructions. *Paper presented at the workshop Classifier Constructions in Sign Language*. La Jolla, CA.

Liddell, S. K., and R. E. Johnson. 1987. An analysis of spatial-locative predicates in American Sign Language. *Paper Presented at the Fourth International Symposium on Sign Language Research*. Lappeenranta, Finland.

Mandel, Mark. 1977. Iconic devices in American Sign Language. *On the Other Hand: New Perspectives on American Sign Language*, ed. by Lynn A. Friedman, 57-107. London: Academic Press.

Marschark, M. 1994. Gesture and sign. *Applied Psycholinguictics* 15: 209-236.

McBurney, Susan L. 2002. Pronominal reference in signed and spoken language: Are grammatical categories modality-dependent? *Modality and Structure in Signed and Spoken Languages*, ed. by Richard p. Meier, Kearsy Cormier, and David Quinto-Pozos, 329-369. Cambridge: Cambridge University Press.

McDonald, B. 1982. *Aspects of the American Sign Language predicate system.* Buffalo: University of Buffalo dissertation.

Meir. I. 2002. A cross-modality perspective on verb agreement. *Natural Language and Linguistics Theory* 20: 413-450.

Miller, George A. 1991. *The Science of Words*. New York: Scientific American Library.

Mithum, M. 1986. The convergence of noun classification systems. *Noun Classes and Categorization*, ed. by C. Craig, 379-397. Amsterdam: John Benjamins.

Padden, C. A. 1989. The relation between space and grammar in ASL verb morphology. *Sign Language Research: Theorectical Issues*, ed. by C. Lucas, 118-132. Washington: Gallaudet University Press.

Schembri, A. 1996. *The Structure and Formation of Signs in Auslan (Australian Sign Language)*. Sydney: North Rocks Press.

Schembri, A. 2001. *Issues in the Analysis of Polycomponential Verbs in AUSLAN (Australian Sign Language)*. North Rocks: North Rocks Press.

Schembri, A. 2003. Rethinking "classifiers" in signed languages. *Perspectives on Classifiers in Sign Language*, ed. by K. Emmorey, 3-34. Mahwah, New Jersey: Lawrence Erlbaum Associates.

Schick, B. S. 1987. *The Acquisition of Classifier Predicates in American Sign Language*. Ph.D. dissertation, Purdue University.

Seneft, G. 2000. *Systems of Nominal Classification*. Cambridge: Cambridge University Press.

Smith, Wayne H., and Li-fen Ti.1979. *Shou Neng Sheng Chyau* [Your Hands Can Become a Bridge]. Taipei: Deaf Sign Language Research Association of the Republic of China.

Smith, Wayne H. 1989. *The Morphological Characteristics of Verbs in Taiwan Sign Language*. Bloomington: Indiana University dissertation.

Supalla, T. 1978. Morphology of verbs of motion and location in American Sign Language. American Sign Language in a bilingual, bicultural context: *Proceedings of the Second National Symposium on Sign Language Research and Teaching*, ed. by F. Caccamise and D. Hicks, 27-46. Coronado, CA: National Association of the Deaf.

Supalla, T. 1980. Morphonology of verbs of motion and location in American Sign Language. Proceedings of the Second National Symposium of Sign Language Research and Teaching, ed. by F. Caccamise and D. Hicks, 27-45. Silver Spring, MD: National Association of the Deaf.

Supalla, T. 1982. *Structure and Acquisition of Verbs of Motion and Location in American Sign Language*. Ph.D. dissertation, University of California.

Supalla, T. 1986. The classifier system in American Sign Language. *Noun Classes and Categorization*, ed. by C. Craig, 181-214. Amsterdam: John Benjamins Publishing Company.

Sutton-Spence, Rachel, and Bencie Woll. 1999. *The Linguistics of British Sign Language: An Introduction*. Cambridge: Cambridge University Press.

Tai, James H-Y., and Lianqing Wang. 1990. A semantic study of the classifier *tiao. Journal of the Chinese language Teachers Association* 25: 35-56.

Tai, James. 1994. Chinese classifier systems and human categorization. *In Honor of William S.-Y. Wang: Interdisciplinary Studies on Language and Language Change*, ed. by Matthew Y. Chen and Ovid J. L. Tzeng, 479-494. Taipei: Pyramid Press.

Talmy, L. 1975. Semantics and syntax of motion. *Syntax and Semantics*, ed. by John p. Kimball. San Diego: Academic Press.

Talmy, L. 1983. How language structure space. *Spatial Orientation: Theory, Research, and Application*, ed. by Herbert L Pick and Linda P. Acredolo, 225-282. New York: Plenum Press.

Talmy, L.1985. Lexicalization patterns: Semantic structure in lexical forms. *Language Typology and Syntactic Description, Vol 3*, ed. by Timonthy Shopen, 57-149. Cambridge: Cambridge University Press.

Talmy, L. 2000. Lexicalization patters. *Toward a Cognitive Semantics, Vol II: Typology and Process in Concept Structuring*, 21-146. Cambridge: MIT Press.

Trask, Larry. 1993. *A Dictionary of Grammatical Terms in Linguistics*. London: Routledge.

Valli, C., and C. Lucas. 1995. *Linguistics of American Sign Language: An Introduction*. Washington: Gallaudet University Press.

Wallin, Lars. 1996. *Polysynthetic Signs in Swedish Sign Language*. Stockholm: University of Stockholm.

Wilbur, R. B., M. E. Bernstein, and R. Kantor. 1985. The sematic domain of classifiers in American Sign Language. Sign Language Studies, 46(Spring): 1-38.

Zeshan, Urike. 2003. ‘Classificatory’ constructions in Indo-Pakistani Sign Language: grammaticalization and lexicalization proesses. *Perspectives on Classifiers in Sign Language*, ed. by K. Emmorey, 113-142. Mahwah, New Jersey: Lawrence Erlbaum Associates.

Zwitserlood, I. 1996. *Who'll Will Handle the Object? An Investigation of the NGT-Classifier.* Utrecht: University Utrecht MA thesis.

Zwitserlood, I. 2003. Classifying Hand Configurations in Nederlandse. Gebarentaal (Sign language of the Netherlands). Utrecht: University Utrecht dissertation.

伊藤正雄、竹村茂。2001。《世界手語入門》。蕭京凌譯。大展出版社有限公司。

姚俊英。2001。<台灣手語演進>,《手語教學與應用研討會論文集》。頁 142-147。台北: 國力台灣師範大學特殊教育學系。

附件一：台灣手語代形詞手形

“零”

“一”

“五”

“七”

“九”

“十”

“二十”

“六十”

“WC”

“女”

“手”

“方”

“布袋戲”

“同”

“守”

“呂”

“男”

“果”

“拳”

“紳”

“棕”

“萬”

“像”

“細”

“錢”

“鴨”

“龍”

“蟲”

“雞”

“句”

“民”

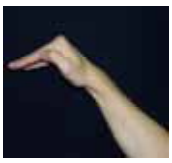
“二”

“二十”

“動物一”

“瓜”

“龍”



“手臂＋九”

“手臂＋方”

“手臂＋手”

“手臂＋菜”

“手臂＋同”