



UnB

**UNIVERSIDADE DE BRASÍLIA - UNB
INSTITUTO DE LETRAS
DEPARTAMENTO DE LINGUÍSTICA, PORTUGUÊS E LÍNGUAS CLÁSSICAS - LIP
PROGRAMA DE PÓS-GRADUAÇÃO EM LINGUÍSTICA - PPGL**

**UM ESTUDO SOBRE AS PROPRIEDADES MORFOSSINTÁTICAS E
SEMÂNTICAS DOS VERBOS ESPACIAIS EM LÍNGUA DE SINAIS BRASILEIRA**

Keyla Maria Santana da Silva

Brasília
2023

UM ESTUDO SOBRE AS PROPRIEDADES MORFOSSINTÁTICAS E SEMÂNTICAS DOS VERBOS ESPACIAIS EM LÍNGUA DE SINAIS BRASILEIRA

Keyla Maria Santana da Silva

Tese apresentada ao Programa de Pós-Graduação em Linguística da Universidade de Brasília, como requisito final à obtenção do título de Doutora em Linguística.

Área de concentração: Teoria e Análise Linguística.

Linha de pesquisa: Gramática: Teoria e Análise.

Orientadora: Prof^a. Dr^a. Rozana Reigota Naves.

Co-orientador: Prof. Dr. Enrique Huelva Unternbäumen.

Brasília

2023

Ficha catalográfica elaborada automaticamente,
com os dados fornecidos pelo(a) autor(a)

Se SILVA, Keyla Maria Santana da
Um estudo sobre as propriedades morfossintáticas e
semânticas dos verbos espaciais em Língua de Sinais
Brasileira. / Keyla Maria Santana da SILVA; orientador
Rozana Reigota Naves. Naves; co-orientador Enrique Huelva
Unternbäumen. Unternbäumen. -- Brasília, 2023.
179 p.

Tese(Doutorado em Linguística) -- Universidade de
Brasília, 2023.

1. Língua de Sinais Brasileira. 2. Sintaxe espacial. 3.
Movimento direcional. 4. Verbos espaciais. 5. Verbo com
concordância. I. Naves, Rozana Reigota Naves., orient. II.
Unternbäumen, Enrique Huelva Unternbäumen., co-orient. III.
Título.

FOLHA DE APROVAÇÃO

Tese de autoria de Keyla Maria Santana da Silva, intitulada “Um estudo sobre as propriedades morfossintáticas e semânticas dos verbos espaciais em Língua de Sinais Brasileira”, requisito final para obtenção do grau de Doutora em Linguística, defendido e aprovado, em 24 de agosto de 2023, pela banca examinadora constituída por:

Profa. Dra. Rozana Reigota Naves
(Orientadora e presidente – PPGL/LIP/UnB)

Prof. Dr. Guilherme Lourenço de Souza
(Membro externo – UFMG)

Prof. Dr. Hely Cesar Ferreira
(Membro externo – UFTM)

Profa. Dra. Heloísa Maria Moreira Lima de Almeida Salles
(Membro interno – PPGL/LIP/UnB)

Sandra Patrícia de Faria do Nascimento
(Membro suplente – PPGL/LIP/UnB)

Brasília
2023.

A vovó Bia (Senhora Maria Ana) cresceu e tornou-se a menina mulher mais corajosa e guerreira que aquele lugar conheceu. Primeiro ganhou uma enxadinha que logo parecia pequena demais para tamanha força.

(Sua primeira menina neta).

AGRADECIMENTOS

A Deus, primeiramente, por permitir a minha vinda a este mundo e por conduzir o meu caminho e o da minha família.

Ao meu amado e querido esposo, Rodrigo Rosso, um ser carinhoso, corajoso, inspirador e trabalhador. Agradeço pela sua atenção, dedicação e paciência ao atender as minhas dúvidas, tanto em relação à língua portuguesa quanto aos aspectos teóricos da tese, foram essenciais para o crescimento e fortalecimento da minha trajetória acadêmica, pessoal e profissional.

Ao meu amado e lindo filho, Sebastian Marques, nascido durante o período pandêmico do Covid-19 e do doutoramento, que, junto ao pai, Rodrigo Rosso, nesses 3 aninhos de vida, compartilha comigo, por meio da LSB, amorosos e preciosos momentos.

À família Rosso, principalmente a minha sogra, D. Valentina, pelo carinho, pela paciência e pela compreensão durante as minhas ausências.

Aos meus familiares, sempre presentes e compreensivos em todos os momentos. Especialmente, ao meu pai, Josué Ferreira, e à minha mãe, Alde Santana, pelo apoio e pelo incentivo, dando-me coragem, força e mostrando-me o melhor caminho.

Aos queridos irmãos, Kleyton e Kelyne Santana, pelo estímulo, sempre dizendo que eu era capaz, contribuindo, assim, para que eu acreditasse no meu desenvolvimento profissional.

Aos meus amados e lindos sobrinhos, Jojó, Dani, Rafael, Enise, Marina e Juninho, que, em momentos difíceis e estressantes, me deram afago, alegria e muito amor.

Aos meus avós paternos, Manuel e Carmem (*in memorian*), e maternos, Maria Ana (*in memorian*) e Pedro (*in memorian*), por serem exemplos de bom humor e de vitalidade. À minha bisavó e tia bisavó, as gêmeas mais velhas do mundo, que faleceram com 111 e 109 anos de vida, respectivamente, são inspiradoras. Recordo-me, certa vez, ao chegar no aeroporto em Recife, no período de férias da UnB, o caloroso e emocionante reencontro com o meu avô Pedro, ao segurar a minha mochila e acomodar a minha gata em seu colo.

À minha querida tia, Zélia Santana, pelo carinhoso incentivo e suporte ao longo de toda a vida.

À comunidade surda, pela possibilidade de descobertas de novos conhecimentos e de convivência com todos(as).

À igreja Capunga, pela partilha, com os amigos queridos, dos ensinamentos e aprendizagens da palavra de Deus.

Às minhas amigas, Daniela Soares, de Natal, Marcia, Lindilene Maria, Cleonice Senna, Cássia, comadre Fátima Andrade, e afilhada Anna Heloísa, pelo carinho, pela paciência, pelo vigor, pela coragem e pela compreensão nos momentos que não estive presente, encontrando-os, uma vez por ano em Recife.

Aos professores e profissionais que passaram pela minha vida, desde as primeiras letras, os primeiros balbucios, os primeiros sinais, a todos que colaboraram para a minha formação pessoal e profissional.

À minha inspiradora orientadora, Profa. Dra. Rozana Naves, por sua atenção, dedicação e paciência ao compartilhar comigo os seus conhecimentos. As recomendações, o incentivo à leitura e as discussões nos turnos da manhã, da tarde e da noite foram cruciais para a construção deste estudo.

Ao meu coorientador, Prof. Dr. Enrique Huelva, pela confiança em partilhar os seus conhecimentos, possibilitando que eu sanasse dúvidas e me enriquecesse com as nossas discussões.

Aos professores Dra. Sandra Nascimento e Dr. Enrique Huelva, pelas considerações no momento da qualificação da tese. As sugestões de vocês foram muito significativas para o aperfeiçoamento e o clareamento desta pesquisa.

Aos professores Dr. Guilherme Lourenço, Dr. Hely Cesar Ferreira, Dra. Heloisa Salles e Dra. Sandra Patrícia de Faria do Nascimento, por terem aceitado participar, como membros da banca avaliadora, na defesa desta tese.

Aos professores do Programa de Pós-Graduação em Linguística (PPGL) da UnB, por todas as aulas, todos os ensinamentos, motivando-me e oportunizando-me momentos de estudo e de crescimento acadêmico.

Aos intérpretes de LSB-português – equipe TILSP da UnB, que intermediaram a comunicação durante os atendimentos de orientação e de aulas.

Aos funcionários do PPGL, pela prestatividade e pelas informações durante o doutorado.

Aos meus queridos colegas do curso e das disciplinas nos programa de pós-graduação, Silvia, Guiomar, Alex, Francilene, Cintia, João, Falk, Saulo, Hely, Fátima, Renata e Alliny e os amigos surdos e os não surdos. Foi muito importante

compartilhar as experiências e os conhecimentos no âmbito da sintaxe e da morfologia. É certo que alcançamos os nossos objetivos.

À querida professora Margot, excelente profissional de língua portuguesa para surdos, indicada pela professora Francilene. O doutoramento é um período árduo de estudo e as suas orientações e os seus cursos me auxiliaram no andamento das atividades.

Aos profissionais revisores e à minha prima Livia, pela contribuição, pela atenção e pelo cuidado na revisão linguística deste trabalho.

Aos meus alunos, que me ensinaram a ser professora.

Ao Instituto Federal de Educação, Ciência e Tecnologia de Pernambuco (IFPE/Campus Vitoria de Santo Antão), por oportunizar a concessão da licença integral para que eu pudesse dedicar-me ao estudo e a esta pesquisa. Em particular, ao professor Clécio, pelo incentivo e auxílio em verificar a disponibilidade de vagas e a abertura do processo seletivo na UnB.

Aos profissionais e colegas do Instituto Federal de Pernambuco (IFPE/ Campus Vitória de Santo Antão) e do Instituto Nacional de Surdo (INES), pela amizade e pelo aprendizado ao longo da presente caminhada. Agradeço a todos que permitiram a minha liberação para afastamento pelo estudo.

A todas as pessoas que, direta ou indiretamente, contribuíram para a construção da minha história de vida pessoal e profissional.

“Estude, minha filha, para que o lápis, sua caneta, não seja tão grossa como foi a minha, a enxada (...).” (Soares, 2022, p. 168).

RESUMO

Esta tese investiga as propriedades semânticas e morfossintáticas dos verbos espaciais na Língua de Sinais Brasileira (LSB), em comparação com os verbos de concordância, especificamente no que se refere ao papel do movimento direcional (DIR) na codificação de argumentos na estrutura sintática das sentenças. Considerando o tipo de movimento direcional que caracteriza essas classes de verbos, aborda-se o problema da classificação dos verbos, visto que, enquanto Padden (1988) distingue verbos com concordância, em que o movimento direcional marca a flexão de pessoa e de número, de verbos espaciais, em que o movimento marca a concordância locativa, Quadros e Quer (2010) consideram que se trata do mesmo fenômeno de concordância, realizado por meio da trajetória, que pode ser morfologicamente manifestada por traços espaciais (locativos) ou por traços de pessoa e de número (*R-Loc*). O objetivo da pesquisa é o de reconhecer, ou não, uma diferenciação entre a marcação de pessoa e número, no caso dos verbos com concordância, e o movimento direcional que marca os argumentos locativos dos verbos espaciais. Considera-se, com Meir (2002) que o movimento direcional e a orientação das palmas das mãos correspondem a funções distintas, o primeiro identificando papéis temáticos e o segundo identificando o argumento interno dativo. Do ponto de vista da sintaxe espacial, a oposição entre o corpo e o espaço retrata a categoria gramatical de pessoa (1ª pessoa *versus* não-1ª pessoa) ou outras localizações no espaço. O *corpus* da pesquisa foi constituído por um conjunto de sentenças eliciadas, segundo a classificação semântica dos verbos de movimento feita por Levin (1993). A análise dos dados demonstrou que existem diferenças significativas quanto à expressão morfossintática dos parâmetros fonológicos entre verbos espaciais e os chamados verbos com concordância, resultando na seguinte proposta, elaborada com base em Lourenço (2014; 2018a; 2018b) e Mesquita (2019): os verbos espaciais em LSB são verbos de concordância simples, apresentando apenas um traço [localização] a ser valorado na derivação sintática; os verbos espaciais, quando empregados com argumentos dativos, apresentam uma estrutura complexa que combina um verbo de concordância simples (Lourenço, 2018a, 2018b) ao sintagma dativo, introduzido por meio de um núcleo relacional, conforme Mesquita (2019); o traço [localização] e os traços [pessoa]/[número] integram o feixe de traços-phi do núcleo D⁰ e correspondem, respectivamente, à manifestação do movimento direcional e à orientação da palma da mão.

Palavras-chave: Língua de Sinais Brasileira. Verbos espaciais. Verbos com concordância. Movimento direcional. Sintaxe espacial.

ABSTRACT

This thesis investigates the semantic and morphosyntactic properties of spatial verbs in Brazilian Sign Language (BSL), in comparison with agreement verbs, specifically with regard to the role of directional movement (DIR) in encoding arguments in the syntactic structure of sentences. Considering the type of directional movement that characterizes these classes of verbs, the problem of the classification of verbs itself is addressed, since, while Padden (1988) distinguishes agreement verbs, in which directional movement marks the inflection of person and number, from spatial verbs, in which movement marks locative agreement, Quadros and Quer (2010) consider that both are the same phenomenon of agreement, realized through the trajectory, which can be morphologically manifested by spatial traits (locative) or by traits of person and number (R-Loci). The research aims to recognize, or not, a differentiation between the marking of person and number, in the case of agreement verbs, and the directional movement that marks the locative arguments, in the case of spatial verbs. It is considered, with Meir (2002), that the directional movement and the orientation of the palms correspond to distinct functions, the first identifying thematic roles and the second identifying the internal dative argument. From the point of view of spatial syntax, the opposition between body and space depicts the grammatical category of person (1st person *versus* non-1st person) or other locations in space. The corpus consisted of a set of elicited sentences, according to the semantic classification of movement verbs made by Levin (1993). Data analysis showed that there are significant differences regarding the morphosyntactic expression of phonological parameters between spatial verbs and the so-called verbs with agreement, resulting in the following proposal, based on Lourenço (2014; 2018a; 2018b) and Mesquita (2019): spatial verbs in BSL are simple agreement verbs, having only one feature [location] to be valued in the syntactic derivation; spatial verbs, when used with dative arguments, have a complex structure that combines a simple agreement verb (Lourenço, 2014; 2018a; 2018b) with the dative phrase, introduced through a relational head, according to Mesquita (2019); the feature [location] and the features [person]/[number] integrate the bundle of phi-features of the head D⁰ and correspond, respectively, to the manifestation of the directional movement and the orientation of the palm of the hand.

Keywords: Brazilian Sign Language. Spatial verbs. Agreement verbs. Directional movement. Spatial syntax.

LISTA DE FIGURAS

Figura 1 Afixo locativo e concordância pessoal.....	22
Figura 2 Configurações de mãos descritas por Stokoe em ASL.....	28
Figura 3 Configurações de mãos em LSB, conforme Ferreira-Brito ([1995] 2010)....	28
Figura 4 Articulação do sinal EDUCAÇÃO	29
Figura 5 Representação fonológica de locações.....	30
Figura 6 Articulação do sinal do verbo COMEÇAR em LSB.	30
Figura 7 Articulação do sinal AJUDAR em LSB	31
Figura 8 Pares mínimos – orientação da mão em LSB.....	33
Figura 9 Articulação do sinal DOURADO (cor) em LSB.....	35
Figura 10 Articulação do sinal PROCURAR em LSB.....	35
Figura 11 Articulação da sentença “O João gosta de futebol?” em LSB.....	36
Figura 12 Articulação da sentença “Qual é o carro dele?” em LSB	36
Figura 13 Articulação da sentença “A Maria, o João gosta dela” em LSB.....	37
Figura 14 Articulação do sinal do verbo DAR em LSB.....	37
Figura 15 Articulação do sinal do verbo SOFRER em LSB.....	38
Figura 16 Articulação do sinal do verbo TRABALHAR em LSB.....	38
Figura 17 Articulação do sinal do verbo PENSAR em LSB.....	38
Figura 18 Articulação do sinal do FALSO em LSB.....	39
Figura 19 Articulação do sinal do substantivo ENDEREÇO em LSB.....	40
Figura 20 Articulação do sinal do substantivo FILHO em LSB.....	40
Figura 21 Articulação do sinal do substantivo INSTITUIÇÃO em LSB	41
Figura 22 Articulação dos sinais FRIO e SILÊNCIO em LSB.....	41
Figura 23 Articulação dos sinais DIZER e DIARIAMENTE em LSB	42
Figura 24 Representação do modelo Movimento-Retenção-Movimento	43
Figura 25 Representação para o verbo THINK em ASL	43
Figura 26 Representação para o advérbio MAYBE em ASL.....	43
Figura 27 Articulação do sinal do verbo COLOCAR em LSB.....	44
Figura 28 Análise da articulação do sinal do verbo COLOCAR segundo o modelo de Hulst (1993).....	44
Figura 29 Efeito morfossintático do movimento em sentenças com o verbo GIVE em ASL.....	45

Figura 30 Direção do olhar e movimento do tronco na codificação de elementos no espaço de sinalização – exemplo com o sinal CASA e com apontação.....	46
Figura 31 Direção do olhar e movimento do tronco na codificação de argumentos do predicado ENTREGAR.....	46
Figura 32 Exemplo de verbo simples ancorado no corpo em ASL	49
Figura 33 Agramaticalidade da concordância de número com verbos simples em ASL.....	50
Figura 34 Exemplo de concordância de pessoa na posição de sujeito em ASL.....	51
Figura 35 Exemplo de concordância de pessoa na posição de objeto em ASL	52
Figura 36 Sinal do verbo reverso INVITE ‘convidar’ em ASL	53
Figura 37 Exemplo de concordância de número dual em ASL	54
Figura 38 Exemplo de concordância recíproca em ASL	55
Figura 39 Exemplo de concordância exaustiva em ASL	55
Figura 40 Exemplo de concordância de número dual em ASL	56
Figura 41 Exemplo de verbo espacial com classificador em ASL.....	57
Figura 42 Exemplo de concordância com o locativo em ASL	58
Figura 43 Agramaticalidade de concordância quando o início do movimento não coincide com o <i>locus</i> do sujeito em verbos de concordância em ASL.....	58
Figura 44 Exemplo de reciprocidade locativa em verbos espaciais em ASL.....	60
Figura 45 Exemplo de concordância múltipla locativa em verbos espaciais em ASL.....	61
Figura 46 Concordância exaustiva com objeto maior que ‘três’ em ASL	61
Figura 47 Exemplo de verbo simples em LSB.....	63
Figura 48 Exemplo de verbo com concordância em LSB.....	63
Figura 49 Exemplo de verbo com concordância reversa em LSB	64
Figura 50 Exemplo de verbo espacial em LSB.....	64
Figura 51 Codificação da referência de pessoa na concordância do verbo ENTREGAR em LSB.....	65
Figura 52 Codificação de pessoa pela direção do olhar com o verbo espacial COLOCAR em LSB.....	65
Figura 53 Direção do olhar e posição do corpo como codificação da concordância verbal em LSB.....	66
Figura 54 Movimento duplo marcando reciprocidade em verbos com concordância	70
Figura 55 Movimento duplo marcando mudança de local em verbos espaciais.....	70
Figura 56 Espaço de sinalização no método quironômico de Austin (1806)	72

Figura 57 Espaço de sinalização, segundo Ferreira-Brito ([1995] 2010)	73
Figura 58 Espaço de realização dos sinais em ASL, segundo Battison (1978).....	73
Figura 59 Espaço de sinalização, segundo Barberá (2012).....	74
Figura 60 Planos horizontal, frontal e sagital do espaço de sinalização.....	74
Figura 61 Exemplos de localização topográfica descritiva em LSC.....	75
Figura 62 Exemplo de localização topográfica não descritiva em LSC.....	76
Figura 63 Marcador dêitico para EU e VOCÊ.....	76
Figura 64 Tipos de marca morfológica e concordância pessoal	77
Figura 65 Verbo de concordância com marcação do locus dos referentes	78
Figura 66 Verbo espacial com marcação do <i>locus</i> do sujeito e do argumento locativo	78
Figura 67 Verbo CONFIAR em LSB – exemplo de arbitrariedade do signo linguístico	79
Figura 68 Verbo DORMIR em LSB – exemplo de iconicidade do signo linguístico ...	80
Figura 69 Exemplo do modelo de construção analógica da iconicidade de Taub (2001) – o sinal para TREE ‘árvore’ em AS.....	81
Figura 70 Layering de informações visuais na LSB, segundo Figueiredo e Lourenço (2019).....	83
Figura 71 Layering de informações visuais na estrutura interna do verbo e respectivas operações morfológicas.....	83
Figura 72 Verbo VACINAR em LSB.....	84
Figura 73 Sinal icônico para o verbo COMER em ISL e ASL	86
Figura 74 Verbo ABSORVER em ISL	87
Figura 75 Verbos com concordância reversa (BUSCAR e CHAMAR) em LSB.....	89
Figura 76 Verbo reverso (CONVIDAR) em LSB	90
Figura 77 Movimento direcional em verbos com concordância e verbos reversos....	91
Figura 78 Sinal do verbo IR em LSB.....	99
Figura 79 Sinal do verbo CHEGAR em LSB.....	102
Figura 80 Sinal do verbo ENVIAR em LSB.....	105
Figura 81 Sinal do verbo TRAZER em LSB.....	115
Figura 82 Sinal do verbo PUXAR em LSB.....	122
Figura 83 Sinal do verbo JOGAR em LSB.....	125

LISTA DE QUADROS

Quadro 1 - Descrição do movimento em ASL	31
Quadro 2 - Categorias do parâmetro movimento na LSB conforme Ferreira-Brito (1990)	32
Quadro 3 - Expressões não-manuais em LSB segundo Ferreira-Brito e Langevin (1995)	34
Quadro 4 - Tipologia verbal da LSB segundo Quadros e Karnopp (2004)	62
Quadro 5 - Correspondência entre o locativo e o locus de concordância pessoal segundo Quadros e Quer (2010)	67
Quadro 6 - Os três processos no modelo de construção analógica da iconicidade de Taub (2001)	81
Quadro 7 - Mapeamento icônico para o verbo COMER em ISL e ASL	86
Quadro 8 - Relação entre papel do corpo, papel das mãos e espaço em ASL e ISL	89
Quadro 9 - Subclasses de verbos de movimento que constituem o corpus	95
Quadro 10 - Exemplo de apresentação do corpus neste trabalho	97
Quadro 11 - Verbo IR com sujeito de 1ª pessoa	99
Quadro 12 - Verbo IR com sujeito de 2ª pessoa	100
Quadro 13 - Verbo IR com sujeito de 3ª pessoa	101
Quadro 14 - Verbo CHEGAR com sujeito de 1ª pessoa	102
Quadro 15 - Verbo CHEGAR com sujeito de 2ª pessoa	103
Quadro 16 - Verbo CHEGAR com sujeito de 3ª pessoa	95
Quadro 17 - Verbo ENVIAR com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno locativo	103
Quadro 18 - Verbo ENVIAR com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno locativo	107
Quadro 19 - Verbo ENVIAR com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno locativo	108
Quadro 20 - Verbo ENVIAR com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa.....	109
Quadro 21 - Verbo ENVIAR com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 2ª pessoa.....	110
Quadro 22 - Verbo ENVIAR com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa.....	111

Quadro 23 - Verbo ENVIAR com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa.....	112
Quadro 24 - Verbo ENVIAR com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa.....	113
Quadro 25 - Verbo ENVIAR com sujeito de 3ª pessoa e complemento indireto de 2ª pessoa.....	114
Quadro 26 - Verbo TRAZER com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno locativo.....	115
Quadro 27 - Verbo TRAZER com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno locativo.....	116
Quadro 28 - Verbo TRAZER com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno locativo.....	117
Quadro 29 - Verbo TRAZER com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa.....	118
Quadro 30 - Verbo TRAZER com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 2ª pessoa.....	119
Quadro 31 - Verbo TRAZER com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa.....	119
Quadro 32 - Verbo TRAZER com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa.....	120
Quadro 33 - Verbo TRAZER com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa.....	121
Quadro 34 - Verbo TRAZER com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno dativo de 2ª pessoa.....	121
Quadro 35 - Verbo PUXAR com sujeito de 1ª pessoa.....	123
Quadro 36 - Verbo PUXAR com sujeito de 2ª pessoa.....	124
Quadro 37 - Verbo PUXAR com sujeito de 3ª pessoa.....	124
Quadro 38 - Verbo JOGAR com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa.....	126
Quadro 39 - Verbo JOGAR com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 2ª pessoa.....	126
Quadro 40 - Verbo JOGAR com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa.....	127

Quadro 41 - Verbo JOGAR com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa.....	128
Quadro 42 - Verbo JOGAR com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa.....	128
Quadro 43 - Verbo JOGAR com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno dativo de 2ª pessoa.....	129
Quadro 44 - Tipos de movimento em análise neste trabalho	136

LISTA DE ABREVIATURAS E SIGLAS

ASL	<i>American Sign Language</i> (Língua de Sinais Americana)
CM	Configuração de mão
DIR	Movimento direcional
ENM	Expressões não-manuais
IFPE	Instituto Federal de Pernambuco
INES	Instituto Nacional de Educação de Surdos
ISL	<i>Israeli Sign Language</i> (Língua de Sinais Israelense)
L	Localização
Libras	Língua Brasileira de Sinais
LGP	Língua Gestual Portuguesa
LS	Línguas de Sinais
LSB	Língua de Sinais Brasileira
LSC	Língua de Sinais Catalã
M	Movimento
Or	Orientação da palma da mão
PA	Ponto de articulação
QU	Pronomes interrogativos
R- <i>Loci</i>	Localização do referente
SVC	<i>Serial verb construction</i> (Construção de verbos seriais)
SVO	Sujeito – Verbo – Objeto
1p	Primeira pessoa (EU)
2p	Segunda pessoa (VOCÊ)
3p	Terceira pessoa (ELE/A)

NORMAS DE TRANSCRIÇÃO

a, b	Índices referenciais
<a+1>	Local + 1ª pessoal
+AG	Agentivo
	Local
CL	Classificador
do	Direção do olhar
du	Dual (flexão)
el@	Ele/Ela
exhaus	Exaustiva (flexão)
hn	<i>Head negation</i> (negação com a cabeça)
i, j, k	Índices referenciais
if	Sentença condicional
ipl, jpl	Índices referenciais plurais
₁ INDEX	Apontação de 1ª pessoa
₂ INDEX	Apontação de 2ª pessoa
IX	Apontação
L-hand	<i>Left-hand</i> (mão esquerda)
Loc1	Ponto de localização da 1ª pessoa
Loc2	Ponto de localização da 2ª pessoa
n	Negação
Q	Quantificador
r	Recíproco
R-hand	<i>Right-hand</i> (mão direita)
sn	Sim/Não
t	Tópico

SUMÁRIO

INTRODUÇÃO.....	21
1 PARÂMETROS FONOLÓGICOS NAS LÍNGUAS DE SINAIS.....	27
1.1 Breve descrição dos parâmetros fonológicos nas línguas de sinais.....	27
1.1.1 Configuração de mãos (CM).....	27
1.1.2 Locação (L) ou ponto de articulação (PA).....	29
1.1.3 Movimento (M).....	31
1.1.4 Orientação da palma da mão (Or).....	33
1.1.5 Expressões não-manuais (ENM).....	34
1.2 A propriedade direcionalidade e o parâmetro do movimento.....	37
1.3 Síntese do Capítulo.....	47
2 CLASSIFICAÇÃO DOS VERBOS NAS LÍNGUAS DE SINAIS.....	48
2.1 Classificação dos verbos na língua de sinais americana por Padden (1988)	48
2.1.1 Verbos Simples (<i>Plain verbs</i>)	48
2.1.2 Verbos com concordância (<i>inflecting verbs</i>)	50
2.1.2.1 Concordância de pessoa.....	51
2.1.2.2 Concordância de número.....	53
2.1.3 Concordância de número.....	56
2.2 Classificação dos verbos na língua de sinais brasileira por Quadros e Karnopp (2004)	62
2.3 Discussão sobre as classes de verbos por quadros e quer (2010)	66
2.4 Síntese do Capítulo.....	69
3 SINTAXE ESPACIAL E EXPRESSÃO DA CONCORDÂNCIA NA LÍNGUA DE SINAIS BRASILEIRA.....	71
3.1 Sintaxe espacial.....	71
3.2 Iconicidade na gramática das Línguas de Sinais.....	79
3.3 O corpo como sujeito e o caso dos verbos reversos.....	85
3.4 Síntese do Capítulo.....	92
4 PROPOSTA DE ANÁLISE DOS PREDICADOS ESPACIAIS NA LÍNGUA DE SINAIS BRASILEIRA.....	94
4.1 Metodologia de constituição do corpus e categorias de análise.....	97

4.2 Descrição dos dados eliciados.....	97
4.2.1 Verbos de movimento inerente.....	99
4.2.2 Verbos de movimento causado desacompanhado de agente.....	105
4.2.3 Verbos de movimento causado contínuo acompanhado de agente	115
4.2.4 Verbos de movimento causado acompanhado de agente e especificado para modo de movimento	122
4.2.5 Verbos de movimento balístico.....	125
4.3. Proposta de análise para os verbos espaciais em LSB.....	130
4.4. Conclusão.....	135
CONSIDERAÇÕES FINAIS.....	136
REFERÊNCIAS.....	141
APÊNDICE – CORPUS CONSTITUÍDO PARA A TESE.....	148

INTRODUÇÃO

A comunidade surda brasileira tem como primeira língua a Língua de Sinais Brasileira (LSB)¹. Diversos estudos sobre as Línguas de Sinais (LS) em todo o mundo vêm ganhando espaço nos últimos anos, mostrando à sociedade a necessidade de essas LS serem reconhecidas e valorizadas como línguas naturais (Quadros; Karnopp, 2004).

Apesar de ter sido reconhecida legalmente pela Lei Federal nº 10.436/02 como língua natural e de ser objeto de estudos e atenção dos linguistas nos últimos anos, ainda é preciso avançar nas pesquisas que descrevam e analisam teoricamente a estrutura sintática da LSB. Consideramos, por isso, fundamental a necessidade de se ampliar o debate sobre o conhecimento sintático da LSB para a formação de professores nos cursos de Letras/Libras, bem como nos cursos de Pedagogia bilíngue, uma vez que isso possibilita o aprofundamento sobre as estruturas e o uso dessa língua. Com esse intuito, esta pesquisa busca analisar o comportamento gramatical dos verbos em LSB, mais especificamente, dos verbos espaciais.

Considerando ser necessário ao profissional na área de linguística em LSB ter um conhecimento específico sobre a gramática dessa língua, elencamos alguns autores com os quais dialogaremos ao longo deste trabalho, a fim de enriquecer os debates quanto à classificação dos verbos em LSB. Além disso, este trabalho pretende trazer maior visibilidade aos estudos linguísticos da LSB, levando ao debate acadêmico os estudos linguísticos da gramática visual das LS e suas diferenças estruturais em relação às línguas orais.

A partir do levantamento da literatura atual acerca da caracterização de verbos na LSB, identificamos pesquisas que descrevem o funcionamento dos verbos espaciais na modalidade visual-espacial. Esses verbos são definidos genericamente como verbos com uma marca morfossintática de locação e/ou posição no espaço de sinalização, como estabelece o trabalho seminal de

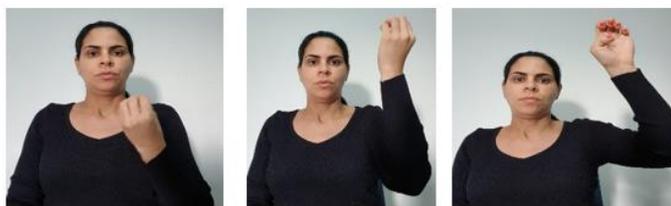
¹ Oficialmente, conforme a Lei 10.436/02, Libras é a sigla para Língua de Sinais Brasileira. Porém, neste trabalho, utilizamos a sigla LS, pois entendemos ser a sigla que melhor corresponde ao padrão internacional dos nomes das línguas de sinais, em um paralelo com as demais designações dessas línguas, como no caso da Língua Gestual Portuguesa (LGP), da Língua de Sinais Americana – *American Sign Language* (ASL), entre outras.

Supalla (1982), para a Língua de Sinais Americana – (do inglês, *American Sign Language* – ASL).

Padden (1988, p. 26) inicialmente se apropriou do termo “verbos flexionados” (*inflectional verbs*) para descrever os verbos das LS, mas, em estudos posteriores que apresentaremos no Capítulo 2 desta tese, a autora os separou em duas subclasses: “verbos espaciais” (*spatial verbs*) e “verbos com concordância” (*agreement verbs*). Essas subclasses se distinguiriam quanto ao tipo de flexão afixada ao verbo. Nos verbos espaciais, os afixos locativos adicionados à raiz verbal desencadeiam um movimento no espaço de sinalização, o qual pode apresentar diferentes relações de trajetória em sua execução, como em (1) da Figura 1. Diferentemente, os verbos com concordância estabelecem, por meio do movimento, uma relação de transferência, usualmente representada pela flexão de pessoa e número, como em (2) da Figura 1.

Figura 1 - Afixo locativo e concordância pessoal

(1) EU_a $VIAJAR_b$ $EUROPA_b$
 afixo locativo

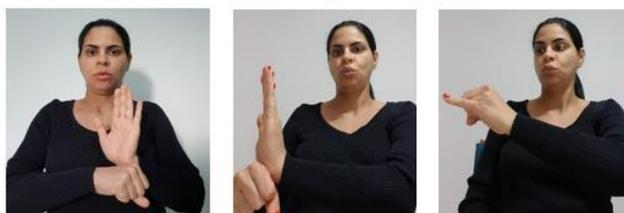


EU_a

$_a$ VIAJAR $_b$

$EUROPA_b$

(2) EU_a $AJUDAR_b$ $JOÃO_b$
 concordância pessoal



EU_a

$_a$ AJUDAR $_b$

$_b$ JOÃO

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Assim, para essa pesquisa sobre a LSB, partiremos da proposta de Padden (1988) quanto à classificação verbal das LS, a saber: verbos sem concordância, verbos com concordância e verbos espaciais. Nosso foco são os verbos espaciais, comparando-os sintaticamente com verbos com concordância, a fim de responder a seguinte questão: o movimento dos verbos espaciais para definir a trajetória tem as mesmas propriedades que o movimento dos verbos com concordância para definir transferência de um objeto?

Quanto aos estudos em LSB, Quadros e Karnopp (2004, p. 118) afirmam que, assim como na ASL, os verbos espaciais “são verbos que têm afixos locativos”. Dessa forma, a investigação das autoras segue a hipótese de que o movimento manifestado por esse tipo de verbo é resultante da referência do local onde o sinal se inicia e finaliza, indicando os participantes da ação por meio do movimento traçado. Semelhantemente, Quadros e Quer (2010, p. 35) ressaltam que os verbos espaciais “não se flexionam para pessoa, número ou aspecto, mas tomam afixos locativos”. Cabe, portanto, compreender a distinção morfossintática entre afixos locativos e flexão de pessoa (ambos representados pelo parâmetro do movimento), que leva à distinção das duas classes de verbos: os verbos espaciais e os verbos com concordância.

Assim, o problema de pesquisa é a questão do afixo locativo, apresentado na literatura como um requisito obrigatório para a caracterização dos verbos espaciais em LSB. Esse problema se coloca, especificamente, quanto ao parâmetro do movimento direcional dos verbos espaciais, o qual é descrito, por alguns autores, ora como sendo representado por um afixo locativo, ora por um elemento de concordância (tal como no caso dos verbos de concordância mais comuns em LSB). Quadros e Quer (2010) propõem unificar os verbos espaciais e os verbos com concordância sob a mesma classe, argumentando que os verbos espaciais possuem traços de concordância pessoal, havendo uma correspondência entre trajetória (no caso dos verbos espaciais) e transferência (no caso dos verbos com concordância). Além dessa caracterização, é preciso compreender o comportamento desses verbos de modo mais refinado, inclusive verificando se a proposição de Padden (1988) se sustenta, diante da análise de Quadros e Quer (2010).

O objetivo principal deste trabalho é, portanto, a análise do comportamento dos chamados verbos espaciais em LSB, procurando

compreender, com base na literatura sobre o tema, padrões gerais da composição do sinal verbal, que tenham relevância para a expressão sintática dos argumentos desses verbos. Assim sendo, propomos como objetivos específicos:

- a) Investigar, na literatura sobre línguas de sinais, referenciais que nos permitam descrever melhor os verbos espaciais em LSB (em comparação com os chamados verbos de concordância);
- b) Analisar o parâmetro do movimento descrito para verbos de concordância e verbos espaciais, com vistas a destacar diferenças (se existentes) entre os afixos locativos espaciais e a concordância de pessoa e número em cada classe de verbos;
- c) Descrever as propriedades morfossintáticas dos verbos espaciais em LSB, visando validar (ou não) a distinção entre as classes de verbos com concordância, verbos simples (sem concordância) e verbos espaciais em LSB.

Partimos da hipótese, baseada em Meir (2002) e Meir *et al.* (2008), de que a flexão de pessoa e o afixo locativo apresentam propriedades distintas, expressas por mecanismos específicos nas línguas de sinais, associados, respectivamente à orientação da mão e ao movimento direcional. Metodologicamente, pretendemos a partir de uma metodologia comparativa crítica, com abordagem descritiva e explicativa, analisar sentenças gravadas em LSB, pela própria autora, em que se observe o contraste entre argumentos que denotam os participantes do evento (agente, tema, benefactivo) e argumentos locativos. Para fins de testagem da hipótese, podemos recorrer, também, se necessário, a testes de julgamentos de gramaticalidade ou de aceitabilidade. Os dados são analisados a partir da perspectiva morfossintática, de base formal (gerativista), tomando como referência de taxonomia os trabalhos citados anteriormente – Padden (1988), Quadros e Karnopp (2004), Quadros e Quer (2010), além de outros estudos recentes, sobre as línguas de sinais de diferentes países, que apresentem descrições e propostas de análise sobre classes de verbos e concordância nessas línguas.

A análise dos dados demonstra que há evidências morfossintáticas para distinguir as duas classes semânticas de verbos (verbos espaciais e os chamados verbos com concordância). Entretanto, com base no pressuposto teórico de que a concordância é um mecanismo universal nas línguas naturais, propomos que os verbos espaciais sejam verbos de concordância simples (Lourenço, 2018a; 2018b; Lourenço; Wilbur, 2014; Lourenço, 2014), que podem apresentar uma estrutura complexa acrescida do núcleo P/Q(☐) quando possuem um argumento interno dativo (Mesquita, 2019), de tal forma que, para fins de concordância, o traço [localização] é manifesto pelo movimento direcional, enquanto o traço [pessoa]/[número] é manifesto pela orientação da palma da mão. Em outras palavras, tanto verbos espaciais quanto os chamados verbos com concordância apresentam concordância, mas os verbos espaciais disponibilizam apenas um mecanismo de concordância (concordância simples, expressa pelo movimento direcional), enquanto os verbos com concordância, usualmente caracterizados por terem um argumento dativo, apresentam dois mecanismos de concordância (concordância dupla, expressa pelo movimento direcional e pela orientação da mão).

Esta tese apresenta, além desta Introdução, quatro capítulos. No Capítulo 1, apresentamos brevemente os parâmetros fonológicos das línguas de sinais, com o objetivo de descrever a estrutura interna dos sinais da LSB, caracterizada por ser um sistema visual-espacial, e damos ênfase ao parâmetro do movimento, identificando o movimento direcional (DIR) como o objeto de estudo desta tese. No Capítulo 2, apresentamos as principais propostas de classificação dos verbos nas línguas de sinais, com base em Padden (1988), para a Língua de Sinais Americana, e em Quadros (1999), Quadros e Karnopp (2004) e Quadros e Quer (2010), para a Língua de Sinais Brasileira, buscando, assim, problematizar o nosso objeto de estudo. O Capítulo 3 trata da sintaxe espacial e da expressão da concordância na Língua de Sinais Brasileira, demonstrando a importância do espaço de sinalização no qual se circunscrevem as expressões linguísticas nas línguas de sinais, reconhecendo a sintaxe espacial como relevante para o entendimento da relação entre gramática e conceitualização, no que se refere à marcação de concordância nas LS. No Capítulo 4, apresentamos a metodologia utilizada na constituição do *corpus* de dados de verbos espaciais da LSB desta pesquisa, segundo as subclassificações propostas por Levin (1993) – verbos de

movimento inerente (*ir, vir, voltar; chegar, sair, entrar*); verbos de movimento causado desacompanhado de agente (*enviar, transferir*); verbos de movimento causado acompanhado de agente (*levar, trazer*); verbos de movimento causado sem especificação da direção (*empurrar, puxar, carregar, arrastar*); verbos de movimento balístico (*jogar, chutar*). Nesse capítulo, também realizamos a descrição dos dados e desenvolvemos uma proposta de análise para o objeto de estudo desta tese. Por último, encontram-se as Considerações Finais, as Referências Bibliográficas e o Apêndice, com a descrição de todos os dados que constituíram o *corpus* da pesquisa.

1 PARÂMETROS FONOLÓGICOS NAS LÍNGUAS DE SINAIS

Segundo Ferreira-Brito (1995; 2010), as línguas de modalidade visual-espacial são distintas das línguas de modalidade oral-auditiva, uma vez que se articulam espacialmente, ou seja, são percebidas visualmente. Embora sendo de modalidade visual-espacial, a Língua de Sinais Brasileira, bem como as outras Línguas de Sinais, apresenta os sistemas fonológico, morfológico, sintático, semântico e pragmático, semelhantemente às línguas de modalidade oral-auditiva (Quadros; Karnopp, 2004). Em outras palavras, independentemente da modalidade em que se dá a manifestação da linguagem humana, as línguas naturais podem ser analisadas com base nas mesmas estruturas descritivas.

Neste capítulo, apresentamos o que a literatura vem discutindo acerca da descrição da estrutura interna dos sinais da LSB, identificada pela coarticulação de um conjunto de unidades mínimas do sistema fonológico, chamadas quiremas (Stokoe, 1960) ou parâmetros. O capítulo está dividido em três seções: na primeira, são apresentados de forma geral os parâmetros fonológicos das línguas de sinais; na segunda, são aprofundadas as características do parâmetro de movimento, que é o objeto deste trabalho; na última seção, fazemos um resumo do que foi apresentado.

1.1 Breve descrição dos parâmetros fonológicos nas línguas de sinais

Esta seção trata dos parâmetros fonológicos das línguas de sinais, que correspondem a cada uma das unidades de composição dos sinais, a saber: Configuração das Mãos (CM), Localização (L) ou Ponto de Articulação (PA), Movimento (M), Orientação da palma da mão (Or) e Expressões Não-Manuais (ENM).

1.1.1 Configuração de mãos (CM)

Conforme Stokoe (1960), os sinais da Língua de Sinais Americana são formados por um conjunto de dezenove configurações que as mãos assumem na realização dos sinais, conforme o quadro abaixo:

Figura 2 - Configurações de mãos descritas por Stokoe em ASL

	A	Punho fechado		I	Como "I"
	A	Punho fechado, polegar estendido		K	Como "K"
	B	Mão plana		3	Como "3"
	B̄	Como "B" mas dedos curvos		R	Como "R"
	5	Dedos estendidos como "5"		V	Como "V"
	C	Mão curvada como "C"		W	Como "W"
	E	Mão contraída		X	Índice curvo
	F	Como "F"		Y	Mínimo e indicador estendidos
	G	Indicador aponta		8	Médio e polegar em contato
	H	Indicador e médio apontam (antiga forma do "H")			

Fonte: Stumpf (2005, p. 48)

Posteriormente, outros pesquisadores, seguindo as descrições de Stokoe, propuseram a ampliação das configurações de mãos (CMs). Klima (1975) identificou 40 CMs e Battison (1978), 45 CMs. No Brasil, Ferreira-Brito ([1995] 2010) descreveu um total de 46 CMs, conforme o quadro a seguir:

Figura 3 - Configurações de mãos em LSB, conforme Ferreira-Brito (2010)

					
[B]	[A]	[G]	[C]	[5]	[V]
					
[â]	[â]	[a,]	[ê]	[5 ₄]	[v̄]
					
[B _b]	[A _b]	[a _b]		[ê _b]	
					
[B̄]	[A ₄]	[a ₄]		[ê]	
					
[O]	[F]	[X]	[H]	[3]	[Y]
					
[ô]	[F _f]		[H̄]	[3̄]	[Ȳ]
					
[bO]	[F _f]		[H̄]	[3̄]	[Ȳ]
					
[a]	[K]	[I]	[R]	[W]	[L]
					
[a _s]	[K _d]			[L̄]	

Fonte: Ferreira Brito (2010, p. 220)

Já Faria-Nascimento (2009) descreveu 75 CMs em LSB. Não nos aprofundaremos nesse trabalho porque nosso objeto de estudo se restringe ao parâmetro do movimento, de forma que não é necessário aprofundar esse tópico.

1.1.2 Locação (L) ou ponto de articulação (PA)

Stokoe (1960) define que o espaço em frente ao corpo do sinalizante, além de demais regiões do corpo, são os locais onde os sinais são articulados. Outros pesquisadores, como Friedman (1977, p. 4), descrevem que a locação “é aquela área no corpo, no espaço de articulação definido pelo corpo, em que, ou perto da qual, o sinal é articulado”. Desse modo, a locação passa a ser identificada como o local no qual um sinal é articulado, ou seja, “[...] o *locus* de movimento do sinal, seu ponto de articulação” (Klima; Bellugi, 1979, p. 50).

Os sinais podem ser realizados em diferentes espaços, que se subdividem em cinco pontos de articulação principais: cabeça, mão, braço, torso e espaço (Battison, 1978). A figura abaixo, retirada de Ferreira-Brito (2010), ilustra que o sinal da palavra EDUCAÇÃO em LSB é articulado no braço.

Figura 4 - Articulação do sinal EDUCAÇÃO

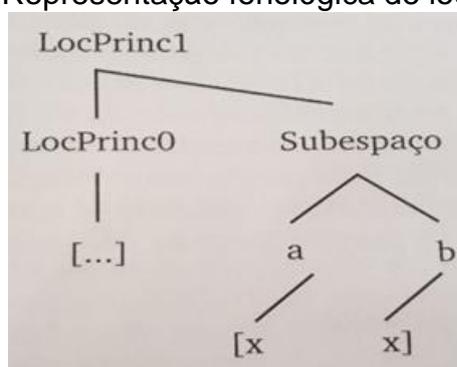


Fonte: Ferreira-Brito (2010, p. 38)

Inicialmente, Battison (1978) descreve que nenhum sinal pode ser especificado para mais de duas locações, ou seja, os sinais devem estar na mesma área principal do corpo, sendo as únicas exceções a essa generalização os sinais compostos ou derivados de sinais compostos. Contudo, pesquisadores como Anderson e Ewen (1987, *apud* Quadros; Karnopp, 2004, p. 73) afirmam que a sinalização nas “áreas principais são os elementos não-marcados, e os subespaços são considerados marcados”, distinguindo, assim, a categoria semântica da locação.

Sandler (1989) observa que sinais monomorfêmicos se restringem a apenas um ponto de articulação (ou locação), enquanto outros sinais possuem mais de um ponto de articulação (ou locação). Tal subarticulação nos leva considerar que nem todas as relações espaciais assumidas pelos sinais das línguas de sinais são semelhantes. Observando o parâmetro do movimento, Hulst (1995a, p. 27) afirma que “se a mão se move, ela se move em um subespaço”. Desse modo, conclui que o espaço de sinalização pode ser dividido em subespaços: locação inicial e final do sinal.

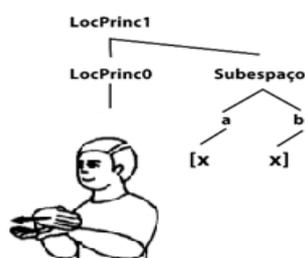
Figura 5 - Representação fonológica de locações



Fonte: Hulst (1995a, p. 27)

Por exemplo, o sinal do verbo COMEÇAR, na Figura 6, é articulado em apenas um ponto no espaço de sinalização, sendo sinalizado na área principal, apesar de ser constituído pelo movimento da mão direita sobre a mão esquerda, para frente, em direção à ponta dos dedos. O espaço em que esse sinal se articula é denominado de espaço não-marcado.

Figura 6 - Articulação do sinal do verbo COMEÇAR em LSB.

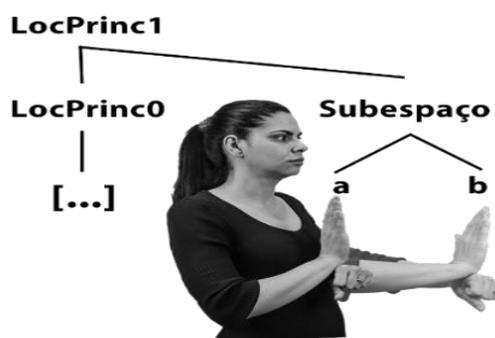


Fonte: Capovilla; Raphael; Maurício (2009, p. 621)

Diferentemente, na Figura 7, o sinal do verbo AJUDAR apresenta duas marcações no parâmetro locação, um ponto de referência inicial e um final,

interligados pelo movimento articulado no subespaço de sinalização. A esse tipo de locação, chamamos marcadas, uma vez que estabelecem referências nos subespaços.

Figura 7 - Articulação do sinal AJUDAR em LSB



Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Voltaremos a esse tema da relação entre o parâmetro locação e o parâmetro movimento na seção 1.2.

1.1.3 Movimento (M)

Stokoe (1960) descreve o parâmetro do movimento conforme o Quadro 1:

Quadro 1 - Descrição do movimento em ASL

NOME	DESCRIÇÃO
Movimento vertical	Movimento para cima
	Movimento para baixo
	Movimento para cima e para baixo
Movimento horizontal	Movimento para a direita
	Movimento para a esquerda
	Movimento para a direita e a esquerda
	Movimento em direção ao sinalizante

Fonte: Elaborado pela autora com base em Stokoe (1960)

Segundo Ferreira-Brito e Langevin (1995), os sinais apresentam um objeto e um espaço eventivo, ou seja, o enunciador faz referência ao objeto via configuração das mãos e descreve o evento no espaço de sinalização por meio

do parâmetro locação. Nesse sentido, o parâmetro movimento, realizado no sinal, se coarticula tanto com a locação como com as configurações de mão.

Em outras palavras, o parâmetro movimento refere-se tanto ao movimento dos dedos, das mãos, dos pulsos e dos antebraços quanto à direcionalidade de sua realização (Quadros; Karnopp, 2004), conforme o quadro abaixo:

Quadro 2 - Categorias do parâmetro movimento na LSB conforme Ferreira-Brito (1990)

CATEGORIAS DO PARÂMETRO MOVIMENTO NA LÍNGUA DE SINAIS BRASILEIRA (FERREIRA-BRITO, 1990)
<p>TIPO Contorno ou forma geométrica: retilíneo, helicoidal, circular, semicircular, sinuosa, angular, pontual; Interação: alternado, de aproximação, de separação, de inserção, cruzado; Contato: de ligação, de agarrar, de deslizamento, de toque, de esfregar, de riscar, de escovar ou de pincelar Torcedura do pulso: rotação, com refreamento; Dobramento do pulso: para cima, para baixo; Interno das mãos: abertura, fechamento, curvamento e dobramento (simultâneo/gradativo).</p>
<p>DIRECIONALIDADE Direcional - <u>Unidirecional</u>: para cima e para baixo, para a direita, para a esquerda, para dentro, para fora, para o centro, para a lateral inferior esquerda, para a lateral inferior direita, para a lateral superior esquerda, para a lateral superior direita, para específico ponto referencial. - <u>Bidirecional</u>: para cima e para baixo, para a esquerda e para a direita, para dentro e para fora, para laterais opostas – superior direita e inferior esquerda Não-direcional</p>
<p>MANEIRA Qualidade, tensão e velocidade: - contínuo; - de retenção; - refreado.</p>
<p>FREQUÊNCIA Repetição - simples; - repetido.</p>

Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 56)

Wilbur (1987 *apud* Quadros; Karnopp, 2004), analisando o parâmetro do movimento, propõe a existência de dois tipos de movimento dos sinais, sendo o primeiro referente à direção (*path movement*) e o segundo, um movimento local, chamado de movimento interno da mão. Voltaremos a esse ponto na seção 1.2.

1.1.4 Orientação da palma da mão (Or)

Stokoe (1960) não propôs o parâmetro de orientação da palma da mão (Or) como um dos parâmetros de base para a composição dos sinais. Mas as obras posteriores de Battison (1974) e Bellugi, Klima e Siple (1975) apresentam pares mínimos de sinais na ASL que apresentam mudança de significado ao se alterar a orientação da palma da mão. Assim sendo, a orientação da palma da mão foi considerada fonologicamente relevante para a composição dos significados de alguns sinais.

A seguir, apresentamos um exemplo de pares mínimos de sinais em LSB, em que a palma da mão, com diferentes orientações, denota diferentes significados:

Figura 8 - Pares mínimos – orientação da mão em LSB



Fonte: Xavier; Barbosa (2014, p. 376)

Ferreira-Brito (2010), em consonância com Marentette (1995) para a ASL, aponta que na LSB há seis tipos de orientações de palma da mão: para cima, para baixo, para o corpo, para a frente, para a direita ou para a esquerda.

1.1.5 Expressões não-manuais (ENM)

Conforme Baker (1983), as expressões não-manuais se caracterizam por meio do movimento da face, dos olhos, da cabeça ou do tronco. A seguir, detalhamos os tipos de expressões não-manuais da LSB:

Quadro 3 - Expressões não-manuais em LSB segundo Ferreira-Brito e Langevin (1995)

<p>Rosto</p> <p><i>Parte superior</i></p> <p>sobrancelhas franzidas</p> <p>olhos arregalados</p> <p>lance de olhos</p> <p>sobrancelhas levantadas</p> <p><i>Parte inferior</i></p> <p>bochechas infladas</p> <p>bochechas contraídas</p> <p>lábios contraídos e projetados e sobrancelha franzida</p> <p>correr da língua contra a parte inferior interna da bochecha</p> <p>apenas bochecha direita inflada</p> <p>contração do lábio superior</p> <p>franzir do nariz</p>
<p>Cabeça</p> <p>balanceamento para frente e para trás (sim)</p> <p>balanceamento para os lados (não)</p> <p>inclinação para a frente</p> <p>inclinação para o lado</p> <p>inclinação para trás</p>
<p>Rosto e cabeça</p> <p>cabeça projetada para a frente, olhos levemente cerrados, sobrancelhas franzidas</p> <p>cabeça projetada para trás e olhos arregalados</p>
<p>Tronco</p> <p>para frente</p> <p>para trás</p> <p>balanceamento alternado dos ombros</p> <p>balanceamento simultâneo dos ombros</p> <p>balanceamento de um único ombro</p>

Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 61)

Essas expressões possuem dois papéis distintos nas línguas de sinais: (a) compor morfologicamente o item lexical e (b) realizar a codificação de formas morfossintáticas.

No nível lexical, o parâmetro não-manual de expressão facial pode ser exemplificado com o sinal DOURADO (referente à cor de ouro), que se inicia com a configuração de mão aberta, girando e aproximando-se do rosto, quando se começam a fechar os olhos e, por fim, a mão retorna à posição de origem e se eleva, ao mesmo tempo em que os olhos se abrem e as sobrancelhas se levantam, como na Figura 9.

Figura 9 - Articulação do sinal DOURADO (cor) em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael (2001a, p. 564)

Ainda no nível lexical, um exemplo de expressão não-manual corporal está no sinal PROCURAR, em que a posição do tronco inicia do lado direito e vai girando para o lado esquerdo, acompanhando a rotação da mão – esses movimentos também são acompanhados pela expressão facial com lábios contraídos e projetados para baixo e sobrancelha franzida e pela direção do olhar.

Figura 10 - Articulação do sinal PROCURAR em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael (2001a, p. 1084)

Já no nível sintático, podemos citar como exemplos as estruturas frasais que obrigatoriamente exigem a ocorrência de expressões não manuais, tal como apresentado em Quadros, Pizzio e Rezende (2008):

- a) Interrogativas Sim/Não: há um leve abaixamento da cabeça, acompanhado da elevação das sobrancelhas.

Figura 11 - Articulação da sentença “O João gosta de futebol?” em LSB



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 147)

- b) Interrogativas QU: há uma pequena elevação da cabeça, acompanhada do franzir da testa.

Figura 12 - Articulação da sentença “Qual é o carro dele?” em LSB



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 149)

- c) Topicalizações: elevação das sobrancelhas para marcar o sintagma topicalizado.

Figura 13 - Articulação da sentença “A Maria, o João gosta dela” em LSB



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 151)

1.2 A propriedade direcionalidade e o parâmetro do movimento

O primeiro tipo de movimento a ser descrito nesta tese é o **movimento unidirecional**, exemplificado abaixo pela articulação do sinal do verbo DAR. O sinal desse verbo apresenta a configuração de mão visualizada na Figura 14, e um movimento unidirecional, de cima para baixo, em forma geométrica específica semicircular.

Figura 14 - Articulação do sinal do verbo DAR em LSB



Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Ainda com relação à direcionalidade, existe a possibilidade do **movimento bidirecional**, representado, por exemplo, no sinal para o verbo SOFRER, em que o movimento é retilíneo passando na cintura da barriga, de duas vezes, de frente para dentro, como ilustrado na Figura 15.

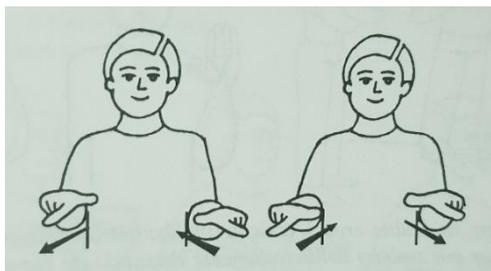
Figura 15 - Articulação do sinal do verbo SOFRER em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael (2001a, p. 1263)

Outro exemplo de movimento bidirecional é o do verbo TRABALHAR, representado a seguir.

Figura 16 - Articulação do sinal do verbo TRABALHAR em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael (2001a, p. 1263)

Já o **movimento não-direcional** é aquele em que não há deslocamento do ponto de articulação, mas ocorre movimento na própria constituição do sinal. É o caso do sinal do verbo PENSAR em LSB, mantendo-se o ponto de articulação da cabeça, conforme demonstrado na Figura 17.

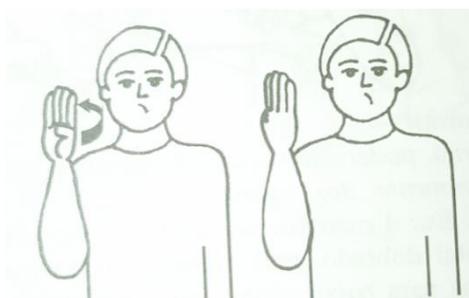
Figura 17 - Articulação do sinal do verbo PENSAR em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael; Maurício (2009. p. 1717)

Outro exemplo de movimento não-direcional está na constituição do sinal para o adjetivo FALSO, em que a mão faz um movimento rotacional, mantendo-se no mesmo ponto de articulação, como na Figura 18.

Figura 18 - Articulação do sinal do FALSO em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael (2001a, p. 646)

Conforme mencionado anteriormente, Wilbur (1987 *apud* Quadros; Karnopp, 2004), analisando o parâmetro do movimento, propôs a existência de dois tipos de movimento dos sinais, sendo o primeiro referente à direção (*path movement*) e o segundo, um movimento local, representado pelo movimento interno da mão, podendo o movimento de direção e o movimento local se combinarem nas expressões em LSB. Se observarmos os exemplos dados nesta seção, podemos identificar que o sinal para QUEIJO é um tipo de movimento local, enquanto o sinal para DAR envolve direção, pois representa uma trajetória (*path*).

Retomando as proposições de Hulst (1993) e de Cunha (2011), Zancanaro Jr. (2013) subcategoriza o parâmetro fonológico do movimento em:

- I. Movimento de direção: movimento que define se o sinal deve ser articulado com uma mão ou duas mãos e se ambas devem se movimentar, como em ENDEREÇO, em que “*a mão direita é responsável pela mudança de um grupo de parâmetros, de um local para outro*”.

Figura 19 - Articulação do sinal do substantivo ENDEREÇO em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael (2001a, p. 585) *apud* Zancanaro Júnior. (2013, p. 66)

- II. Movimento local: movimento lexical, que dá articulação interna aos sinais, alterando a locação, a configuração ou a orientação da mão. No sinal de FILHO, os dedos da mão realizam uma ação, “*movendo-se para frente e unindo (fechando) os dedos (este movimento indica uma mudança de configuração de mãos)*”.

Figura 20 - Articulação do sinal do substantivo FILHO em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael (2001a, p. 668) *apud* Zancanaro Júnior (2013, p. 66)

III. Movimento de transição: movimento realizado na transição da articulação de um sinal para outro, ou apenas na movimentação para a constituição de um dado sinal. Segundo Zancanaro Júnior. (2013), essa categoria de movimento não é considerada por Cunha (2011) como um parâmetro fonológico dos sinais articulados, contudo, é possível perceber a alteração dos parâmetros de configuração de mãos e locação, sendo a transição um “fator essencial durante a produção do sinal”. Observa-se esse movimento em sinais como INSTITUIÇÃO, em que as mãos partem do repouso e os dedos indicador e mínimo estabelecem contato no espaço neutro, na frente do corpo.

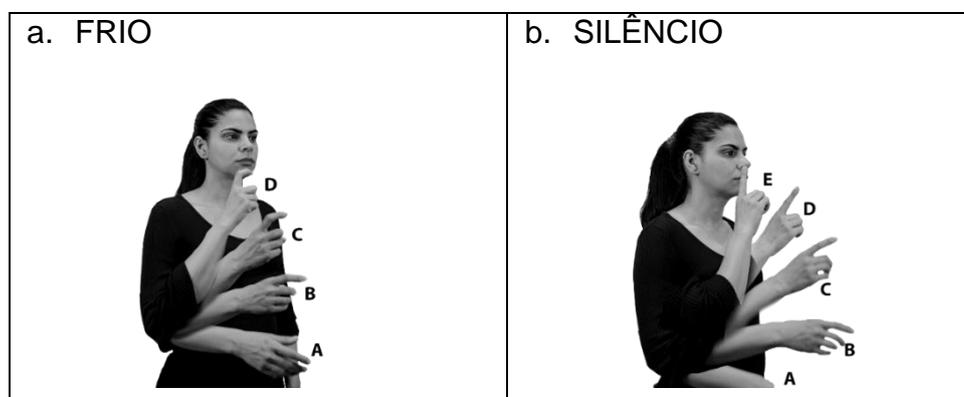
Figura 21 - Articulação do sinal do substantivo INSTITUIÇÃO em LSB



Fonte: Zancanaro Júnior (2013, p. 67)

Outros exemplos de movimento de transição podem ser encontrados no sinal para FRIO e no sinal para SILÊNCIO em LSB, como na Figura 21a e 21b, respectivamente.

Figura 22 - Articulação dos sinais FRIO e SILÊNCIO em LSB

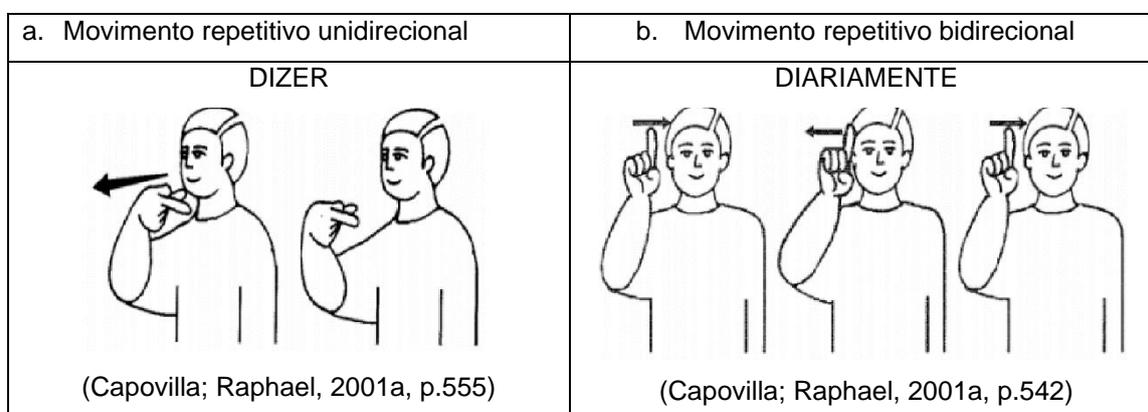


Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Na Figura 22a, o sinal FRIO é descrito a partir do movimento de transição de “c” para “d”, e as outras fases “a” e “b” são apenas preparatórias para se chegar ao significado. Na Figura 22b, o sinal SILÊNCIO é descrito a partir do movimento de transição de “d” para “e”, e as fases “a”, “b” e “c” são apenas preparatórias da configuração de mão.

IV. Movimento repetitivo: movimento que se repete em relação à frequência do sinal, produzindo movimentos secundários que podem ser unidirecionais, como na Figura 23a, ou bidirecionais, como na Figura 23b.

Figura 23 - Articulação dos sinais DIZER e DIARIAMENTE em LSB



Fonte: Zancanaro Júnior (2013, p. 68)

Na Figura 23a, o sinal é articulado com a mão direita em P, o dedo médio tocando no queixo e se afastando do queixo uma vez em linha reta, mantendo a configuração de mão. Na Figura 23b, o sinal é articulado com a mão direita em “D” e palma para frente, batendo o dedo indicador ao lado direito da cabeça, de forma repetitiva.

Como podemos observar, os exemplos que ilustram essa análise de Zancanaro Júnior (2013) se referem à utilização do parâmetro fonológico do movimento com finalidade lexical, ou seja, para a constituição interna dos sinais da língua¹.

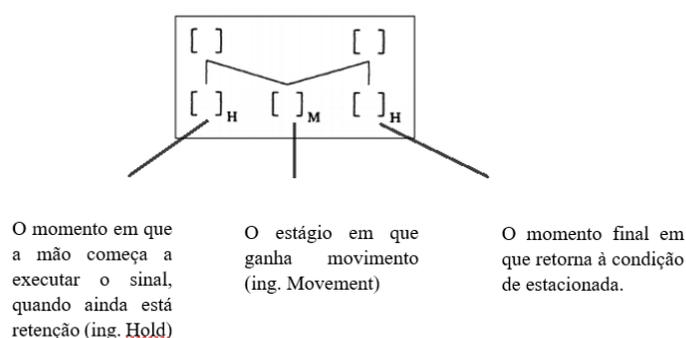
¹ Guilherme Lourenço observa, com relação ao exemplo na Figura 22, que mesmo a fase preparatória do sinal apresenta transição. Ainda, com relação aos exemplos na Figura 23, que não se trata do movimento direcional que é objeto desta tese, uma vez que são movimentos que compõem morfologicamente o sinal. Concordamos com essas observações mas salientamos que a descrição é a que se encontra em Zancanaro (2013) e que o objetivo de apresentarmos as diferentes abordagens sobre movimento tem o objetivo de delimitar o nosso objeto de estudo, que é o movimento direcional que apresenta propriedades morfossintáticas.

A respeito da articulação dos sinais, Marinho (2014) cita a proposta de Lidell e Johnson (1989), que afirmam que há uma divisão temporal do movimento em três estágios. Esse modelo de análise ficou conhecido como Retenção-Movimento-Retenção (do inglês, *Hold-Movement-Hold*). Segundo os autores:

[...] os Movimentos são definidos como o período de tempo durante o qual certo aspecto da articulação está em transição. As Retenções são definidas como o período de tempo durante o qual todos os aspectos do feixe de articulação estão em um estado estacionário. (Lidell; Johnson, 1989, p. 211 *apud* Marinho, 2014, p. 63).

Esses períodos de tempo foram representados por Hulst (1993) conforme o diagrama a seguir:

Figura 24 - Representação do modelo Movimento-Retenção-Movimento



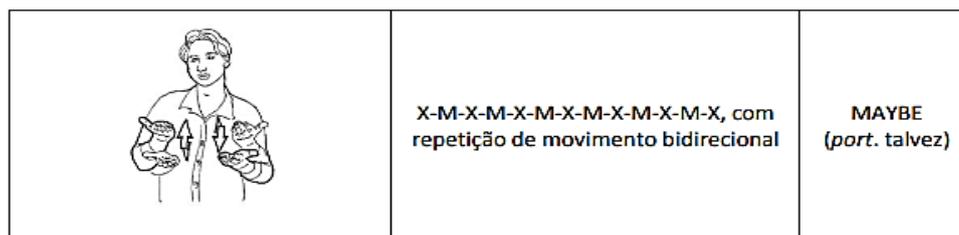
Fonte: Hulst (1993, p. 211 *apud* Marinho, 2014, p. 62)

Segundo Marinho (2014), pode ser, por exemplo, que na articulação de um sinal só ocorram os estágios Retenção e Movimento (R-M) e, em outro sinal, ocorra uma retenção breve (X) seguida de Movimento e Retenção (X-R-M). Ou seja, pode haver diferentes combinações como ilustrado brevemente nas figuras abaixo.

Figura 25 - Representação para o verbo THINK em ASL

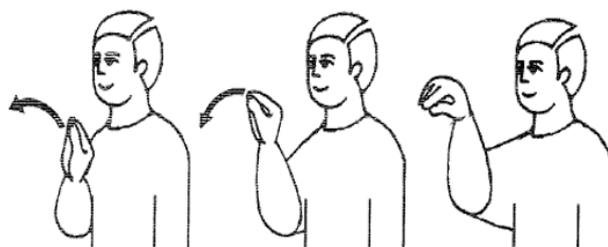
	<p>X-M-R (breve retenção, um movimento de aproximação da testa e a retenção final), com um movimento unidirecional, ou seja, sinal produzido com movimento em uma única direção.</p>	<p>THINK (port. pensar)</p>
---	--	--

Fonte: Valli *et al.* (2005, p. 36 *apud* Marinho, 2014, p. 66).

Figura 26 - Representação para o advérbio MAYBE em ASL

Fonte: Valli *et al.* (2005, p. 36 *apud* Marinho, 2014, p. 66)

No que se refere aos sinais dos verbos, identificamos aqueles em que a direcionalidade do movimento tem efeitos sintáticos, conforme antecipado na seção 1.1. Nesse caso, o sinal do verbo apresenta movimento direcional em que, como veremos no Capítulo 2, os pontos inicial e final do movimento podem estar associados a argumentos na predicação verbal. É o caso do verbo COLOCAR em LSB, representado na Figura 27:

Figura 27 - Articulação do sinal do verbo COLOCAR em LSB

Fonte: Capovilla; Raphael (2001a, p. 430)

Utilizando o modelo anteriormente descrito, podemos sistematizar que o sinal COLOCAR se inicia com Retenção, seguida de Movimento com a forma geométrica semicircular, sendo finalizado com outra retenção, como na Figura 28.

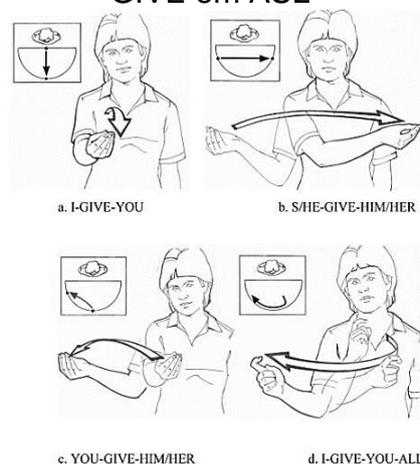
Figura 28 - Análise da articulação do sinal do verbo COLOCAR segundo o modelo de Hulst (1993)

 <p>Ponto inicial do movimento: (1) Retenção (R); (2) Flexão do pulso: para cima</p>	 <p>Movimento (M): (1) Forma geométrica: semicircular (2) Flexão do pulso: para o meio (3) Unidirecionalidade: de cima para baixo (4) Repetição simples</p>	 <p>Ponto final do movimento: (1) Retenção (R) (2) Flexão do pulso: para baixo</p>
---	--	---

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Segundo Sandler (2012), o parâmetro do movimento não se restringe à fonologia, formando pares mínimos, mas faz parte da gramática sendo, também, morfossintático, como ilustrado no exemplo a seguir.

Figura 29 - Efeito morfossintático do movimento em sentenças com o verbo GIVE em ASL



Fonte: Sandler (2012, p. 170)

Na figura acima, o exemplo em (a) representa o verbo GIVE 'DAR' sinalizado quando tem um sujeito de 1ª pessoa do singular (I 'EU') e um objeto de 2ª pessoa do singular (YOU 'VOCÊ'): o movimento tem como ponto inicial o espaço em frente ao corpo do sinalizante e tem direcionalidade para a frente. Em (b), o movimento para representar sujeito e objeto de 3ª pessoa do singular

(SHE 'ELE/A' e HIM/HER 'ELE/A', respectivamente) vai da direita para a esquerda. Em (c), que tem sujeito de 2ª pessoa do singular e objeto de 3ª pessoa singular, o movimento parte de um ponto em frente, mas relativamente distante do corpo do sinalizante, para a direita. E em (d), em que o sujeito é de 1ª pessoa do singular e o objeto é de 2ª pessoa do plural (YOU 'VOCÊS'), o movimento se realiza a partir do corpo do sinalizante, na forma de um arco no plano horizontal. Em outras palavras, embora o sinal para o verbo seja, em geral, o mesmo em termos dos parâmetros fonológicos (configuração de mão, locação, orientação da palma da mão e tipo de movimento – na horizontal), a direcionalidade do movimento marca os espaços de sinalização em que costumam estar representadas as pessoas do discurso, em uma evidente relação de concordância entre verbo e argumentos (sujeito e objeto).

Nesse aspecto, as expressões não-manuais, especialmente a direção do olhar e o movimento do tronco podem ter relação com a codificação de argumentos no espaço de sinalização, como mostra a Figura 30 abaixo, em que o olhar e o tronco se direcionam para o local em que o sinal CASA é sinalizado, podendo o elemento ser realizado, também, por meio de apontação.

Figura 30 - Direção do olhar e movimento do tronco na codificação de elementos no espaço de sinalização – exemplo com o sinal CASA e com apontação



Fonte: Quadro; Karnopp (2004, p. 128)

A mesma coisa ocorre nas sentenças, como ilustrado na Figura 31, em que o olhar e o tronco se direcionam do ponto inicial do movimento do verbo ENTREGAR, em que está representado o sujeito (a), para o ponto final do movimento do verbo, em que está representado o objeto (b).

Figura 31 - Direção do olhar e movimento do tronco na codificação de argumentos do predicado ENTREGAR



Fonte: Quadro; Karnopp (2004, p. 130)

Essas análises estão em consonância, também, com o que diz Meir (2002) sobre o movimento direcional dos verbos, que ele considera como um morfema direcional (DIR), o qual, segundo o autor, denota relações espaciais, definindo a direção da trajetória.

1.3 Síntese do capítulo

Os parâmetros da LSB (configuração de mãos, ponto de articulação, orientação de palma das mãos, movimento e expressões não-manuais) se apresentam nos estudos da fonologia das LS como elementos distintivos na composição dos sinais e, portanto, como parte, também, da morfologia do sinal.

Entretanto, como a apresentação dos parâmetros neste capítulo deixa transparecer, alguns desses parâmetros apresentam também um valor morfossintático, como é o caso do parâmetro do movimento, cujas propriedades descrevemos na seção anterior.

Nossa investigação está centrada nessa característica do parâmetro do movimento, em particular do movimento direcional (DIR), que, por hipótese, desempenha um papel na expressão morfossintática dos verbos espaciais.

No próximo capítulo, dissertamos sobre a classificação dos verbos em LSB, como forma de demonstrar a relação entre o movimento direcional e certas classes de verbos, entre os quais os verbos espaciais.

2 CLASSIFICAÇÃO DOS VERBOS NAS LÍNGUAS DE SINAIS

Neste capítulo, apresentamos as principais propostas de classificação dos verbos nas Línguas de Sinais, com base em Padden (1988), para a Língua de Sinais Americana, e em Quadros (1999), Quadros e Karnopp (2004) e Quadros e Quer (2010), para a Língua de Sinais Brasileira.

Especificamente, pretendemos demonstrar que os critérios de análise (morfo-sintáticos, no caso de Padden (1988) e Quadros e Karnopp (2004), ou semânticos, na discussão feita por Quadros e Quer (2010) produzem diferentes resultados quanto à concepção de uma classe de verbos com concordância distinta de uma classe de verbos espaciais. Quadros e Quer (2010) propõem, afinal, que essas duas classes de verbos podem ser agrupadas em uma única classe, caracterizada pela expressão da concordância (pessoal ou locativa) por meio do movimento direcional.

2.1 Classificação dos verbos na língua de sinais americana por Padden (1988)

Padden (1988), observando os estudos gerais sobre a morfologia verbal da ASL e suas estruturas, propõe a categorização dos verbos em três classes, de acordo com suas especificidades morfológicas: (i) verbos simples (*plain verbs*); (ii) verbos com concordância (*inflecting verbs*) e (iii) verbos espaciais (*spatial verbs*).

2.1.1 Verbos Simples (*Plain verbs*)

Padden (1988) propõe que a principal característica dos chamados verbos simples (*plain verbs*) é a impossibilidade de receber flexão de pessoa ou número. Outra característica dessa classe, segundo Friedman (1976), é o contato com um local no corpo, ou seja, em sua maioria, os verbos simples estão ancorados no corpo, como é o caso do verbo KNOW ‘conhecer’, na Figura 32.

Figura 32 - Exemplo de verbo simples ancorado no corpo em ASL



2INDEX KNOW 1INDEX

You know me

'Você me conhece'

Fonte: Padden (1988, p. 38)

O fato de serem ancorados no corpo poderia ser associado à característica que impede esses verbos de receberem a flexão de pessoa e número. Por exemplo, na Figura 30, observamos que, apesar de o sujeito da oração ser de 2ª pessoa, expresso pela apontação no espaço neutro de sinalização, o sinal do verbo KNOW é realizado no corpo do sinalizante, tocando-lhe a cabeça. Contudo, Padden (1988) afirma que nem todos os verbos que possuem imutabilidade quanto à flexão de pessoa são ancorados no corpo. Padden (1988) exemplifica essa característica com os verbos CELEBRATE, EXERCISE e REQUEST na ASL.

Apesar de os verbos simples não estabelecerem concordância número-pessoal, Padden observa que Klima e Bellugi (1979) identificaram que essa classe de verbos pode receber flexão aspectual codificada pelo parâmetro do movimento, que indica aspecto habitual, incessante, continuativo ou iterativo, como nos dados a seguir, retirados de Padden (1988, p. 39):

- (1) 1INDEX FORGET THREE BOOK, SHOULD iBRINGj CLASS.

'I forgot the three books I was supposed to bring to class.'

'Eu esqueci os três livros que eu deveria ter trazido para a aula.'

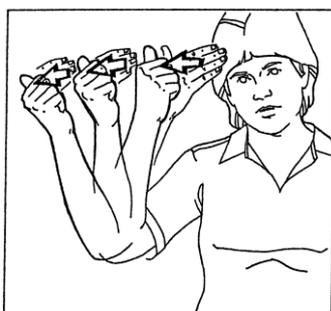
- (2) iplINDEX FORGET BOOK, SHOULD iBRINGj CLASS.

'They forgot the book they were supposed to bring to class.'

'Eles esqueceram o livro que eles deveriam ter trazido para a aula.'

Padden (1988) observa, entretanto, que a distribuição da morfologia de aspecto é geral em todas as classes verbais. Em outras palavras, os verbos simples podem ser flexionados quanto ao aspecto, contudo, a variação da pessoa e do número do sujeito e do objeto direto não afeta a morfologia dos verbos dessa classe. Isso fica evidente ao observarmos o exemplo a seguir, em que o verbo FORGET 'esquecer', por ser um verbo simples, não admite a concordância de número, sendo a repetição do movimento, típica da codificação da concordância, agramatical nesse caso.

Figura 33 - Agramaticalidade da concordância de número com verbos simples em ASL



t

*THREE BOOK, aINDEX oFORGETi,exhaus-
I forgot the three books.
 'Eu esqueci os três livros.'
 Fonte: Padden (1988, p. 40)

O fato de os verbos simples não admitirem flexão de pessoa e número, portanto, justifica a necessidade de agrupá-los em uma classe verbal distinta na ASL.

2.1.2 Verbos com concordância (*inflecting verbs*)

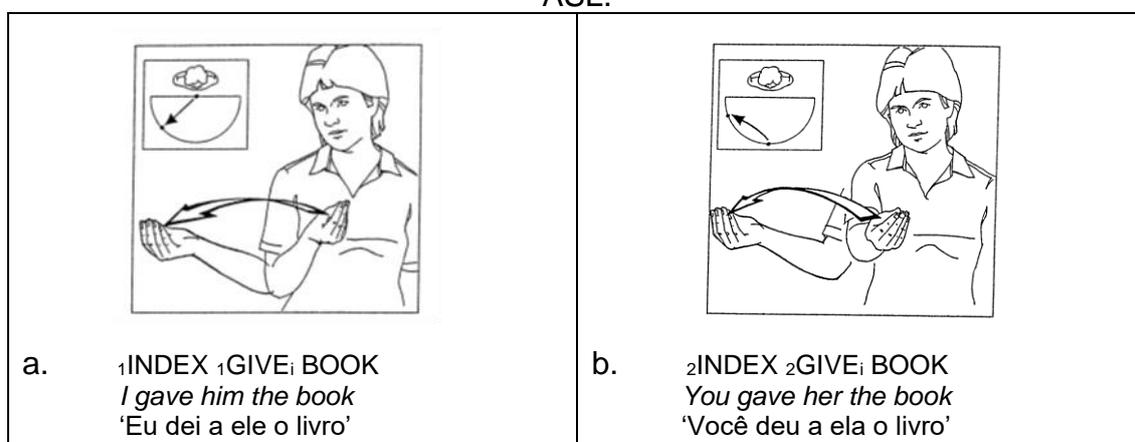
Os verbos com concordância (*inflecting verbs*) são os que apresentam marcação de concordância com os participantes do evento, estabelecida no espaço de sinalização, e que podem apresentar um movimento linear. Contudo, Padden (1988) afirma que nem todos os verbos flexionados com movimento linear entre dois pontos no espaço estão, necessariamente, recebendo uma flexão.

Em geral, verbos que são articulados em um único local de sinalização também não recebem flexão, uma vez que não realizam um movimento linear (Fischer; Gough, 1978; Meier, 1982). Além disso, verbos que morfologicamente selecionam apenas um argumento não podem receber flexão. Assim, para Padden (1988), a classe dos verbos com concordância seria o conjunto de verbos que podem receber a flexão de pessoa e de número.

2.1.2.1 Concordância de pessoa

Para Padden (1988), a concordância de pessoa na posição de sujeito se estabelece na sentença de acordo com o ponto inicial do verbo, que corresponde ao ponto de início do movimento, distinguindo, assim, a 1ª pessoa da 2ª pessoa do discurso, como no exemplo que consta da Figura 34a e 34b, respectivamente.

Figura 34 - Exemplo de concordância de pessoa na posição de sujeito em ASL.



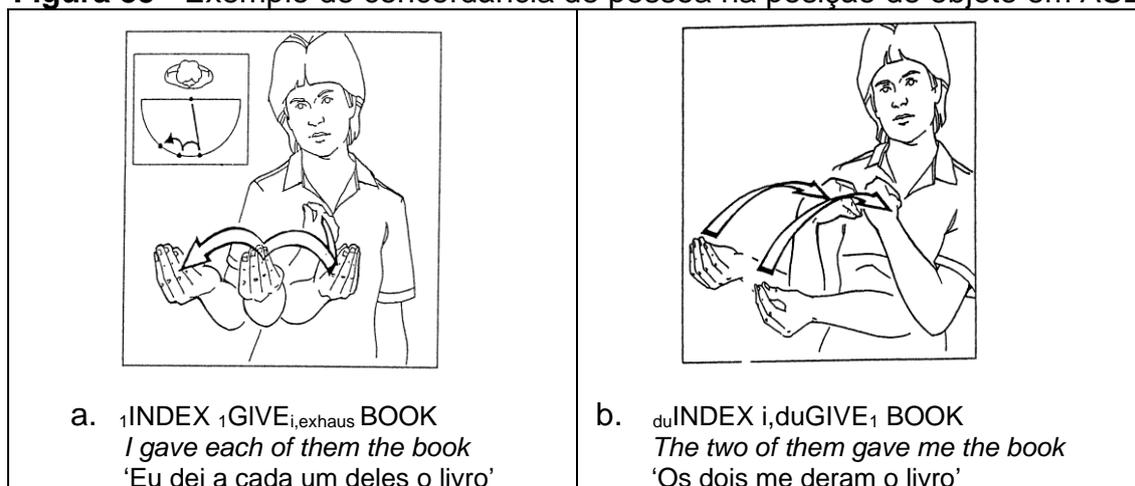
Fonte: Padden (1988, p. 58-59)

Na Figura 34a, o verbo GIVE 'DAR' tem início próximo ao corpo, estabelecendo a referência de primeira pessoa (1p – EU), podendo, inclusive, ser ancorado do corpo. Após a codificação da concordância com o sujeito, o verbo se movimenta para outro ponto no espaço, onde incide o final do movimento, estabelecendo a concordância com o objeto. Semelhantemente, na Figura 34b, o sinal do verbo se inicia na posição do sujeito, porém, seleciona um ponto no espaço de sinalização, marcando a referência de segunda pessoa do

discurso (2p – VOCÊ), para, em seguida, se movimentar para outro ponto no espaço, finalizando o movimento no ponto onde há a concordância com o objeto.

De igual modo, Padden (1988) observa que a concordância de pessoa na posição de objeto também é estabelecida na sentença. A posição final do movimento do verbo depende da pessoa do discurso na posição de objeto, como na Figura 35.

Figura 35 - Exemplo de concordância de pessoa na posição de objeto em ASL



Fonte: Padden (1988, p. 60-61)

Na Figura 35a, o verbo GIVE 'DAR' tem início próximo ao corpo do sinalizante, estabelecendo a referência com o sujeito e direciona-se para outro ponto no espaço, onde incide o ponto de referência final, estabelecendo a concordância com o objeto, marcado pela terceira pessoa do plural (3p – ELES). Na Figura 35b, o sinal do verbo se inicia na posição do sujeito (2p – VOCÊS), marcando a pluralidade por meio de uma repetição da localização da pessoa no espaço, e em seguida movimentando-se para o ponto no espaço próximo ao corpo do sinalizante, onde há a marcação de primeira pessoa (1p – EU), estabelecendo, assim, a concordância com o objeto.

Em suma, quanto à incidência do movimento para estabelecer concordância de pessoa, Padden (1988) propõe que:

- O ponto inicial do movimento corresponde ao marcador de concordância de sujeito;
- O ponto final do movimento corresponde ao marcador de concordância de objeto.

Entretanto, Meir (1998) observa que certos verbos com concordância apresentam uma direção reversa, ou seja, a posição inicial do movimento corresponde ao objeto da sentença e a posição final, ao sujeito da sentença. Essa subclasse dos verbos com concordância ficou conhecida como a classe dos verbos reversos (*backward verbs*), como exemplificado na Figura 36.

Figura 36 - Sinal do verbo reverso INVITE 'convidar' em ASL



Fonte: Hou; Meier (2018, p. 29)

É importante ressaltar que, como observado por Lillo-Martin e Klima (1986), a mudança de papéis entre as pessoas do discurso é possível, desde que sejam correferenciadas ao espaço de sinalização (*locus*). Desse modo, não é aceitável que duas pessoas sejam correferenciadas no mesmo *locus*. Voltaremos a esse tema no Capítulo 4.

2.1.2.2 Concordância de número

Quanto à flexão de número, Padden (1988) observa que o movimento do verbo, tanto no ponto de início (para sujeito) quanto no ponto final (para objeto) pode alterar a forma da articulação do movimento na sentença. A flexão de número, bem como de pessoa, portanto, é considerada um afixo adicionado à morfologia do verbo. Quando há mais de um *locus* do referente pessoal, ou seja, vários elementos locacionais, o parâmetro movimento do verbo sofre alterações morfológicas para estabelecer a concordância entre as pessoas do discurso.

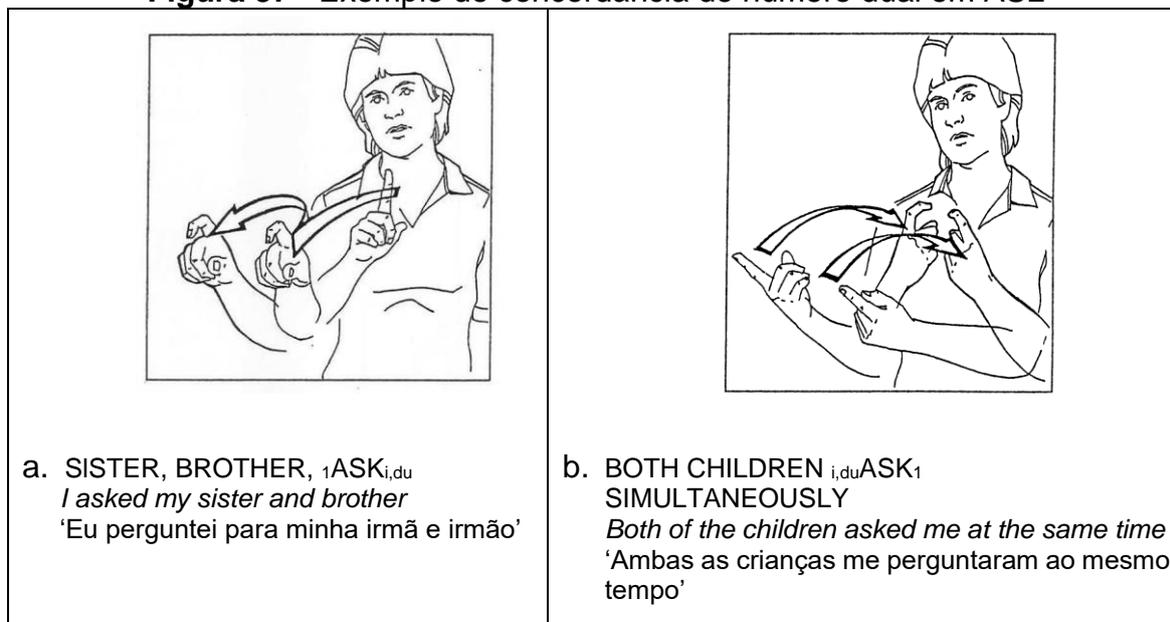
Apesar da possibilidade variável da articulação correferencial no espaço de sinalização, em geral a alteração do movimento para a flexão de número, é

de três pontos no espaço de sinalização para a concordância pessoal (Padden, 1988). Exemplos de concordância de número plural foram dados anteriormente, na Figura 35.

Os verbos na ASL podem assumir formas de movimento distintas de acordo com os marcadores morfológicos. Assim, a concordância de número pode ser subdividida em quatro subgrupos: (i) dual, (ii) recíproca, (iii) exaustiva e (iv) múltipla, conforme segue:

a) Concordância de número dual: o verbo recebe uma alteração no parâmetro de movimento, realizando o movimento inicial ou final mais de uma vez no espaço de sinalização, para estabelecer a referência plural, como nos exemplos com o verbo ASK 'PERGUNTAR' a seguir.

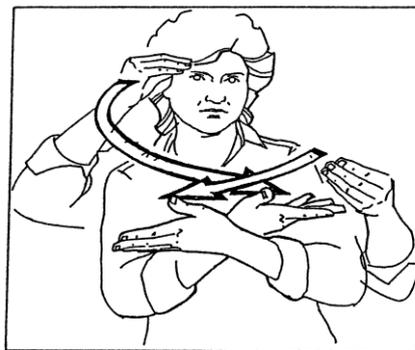
Figura 37 - Exemplo de concordância de número dual em ASL



Fonte: Padden (1988, p. 64-65)

b) Concordância de número de reciprocidade: a forma recíproca é representada pela realização do sinal com as duas mãos, que são movimentadas simultaneamente e se encontram nos pontos finais dos movimentos.

Figura 38 - Exemplo de concordância recíproca em ASL

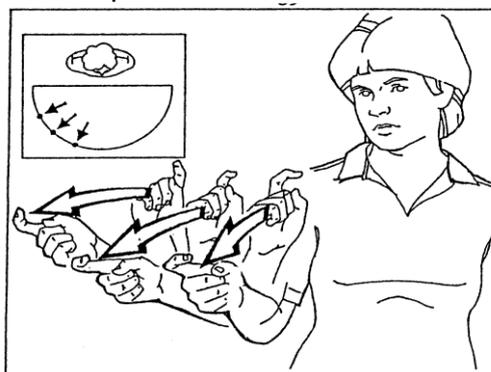


-----if-----

HAPPEN APPEAR EVENT, TWO-THEM r,i-jiINFORM
If something comes up, they'll keep each other posted.
 'Se algo acontecer, eles vão se manter informados.'
 Fonte: Padden (1988, p. 66)

- a) Concordância de número exaustiva: a morfologia exaustiva é caracterizada pelo deslocamento do movimento do verbo no ponto de final, estabelecendo concordância com até três pontos de referência.

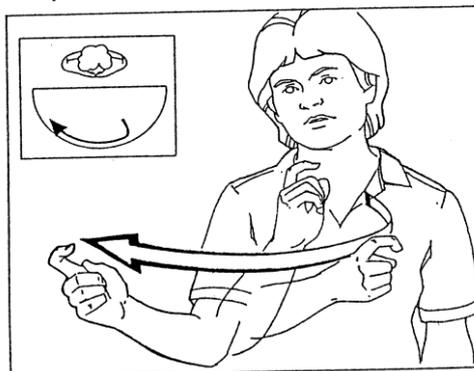
Figura 39 - Exemplo de concordância exaustiva em ASL



${}_1$ INDEX \emptyset GIFT $_i$, \emptyset GIFT $_j$, \emptyset GIFT $_k$.
I gave one to him, then her, then him.
 'Eu dei um para ele, depois para ela, depois para ele.'
 Fonte: Padden (1988, p. 69)

- d) Concordância de número múltipla: não apresenta repetição do movimento na localização espacial, mas há um descolamento evidente no espaço, marcando múltiplos referentes (múltiplas locações finais), interligados por um movimento alongado no espaço em um plano horizontal.

Figura 40 - Exemplo de concordância de número dual em ASL



_iINDEX FINISH Ø GIFT_i mult LETTER

I already gave them their letters

'Eu já dei a eles suas cartas'

Fonte: Padden (1988, p. 69)

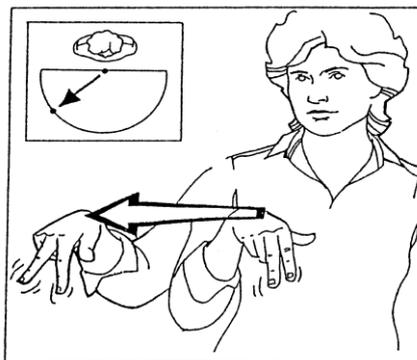
Em suma, Padden (1988) caracteriza a marcação morfológica de pessoa relacionando a referencialidade do ponto inicial e final do verbo. Além disso, a marcação para a concordância de número pode variar de acordo com a correferência no espaço, podendo ser dual, recíproca, exaustiva ou múltipla.

2.1.3 Verbos espaciais (*spatial verbs*)

Padden (1988) apresenta como verbos espaciais (*spatial verbs*) um conjunto de verbos como GO-TO 'ir-para', DRIVE-TO 'dirigir-para', MOVE 'mover', MOVE-AWAY 'mover-se', PUT 'colocar', BRING 'trazer', CARRY 'carregar'. A classe dos verbos espaciais estabelece referência a lugares e é conhecida como a classe dos verbos de movimento e localização (Supalla, 1982).

Ao descrever as especificidades da forma e da estrutura dos verbos de movimento, Supalla (1982; 1985) observa a riqueza e a complexidade morfológica desse tipo de verbos em relação às outras categorias verbais, apontando que o conjunto de verbos espaciais pode conter, inclusive, verbos classificadores, como em CL:V-WALK 'pessoa-andar', em que o "andar" da pessoa, além de estabelecer concordância com o nominal, realiza a marcação de referência espacial.

Figura 41 - Exemplo de verbo espacial com classificador em ASL



CL: V-WALK ("PESSOA-ANDAR')

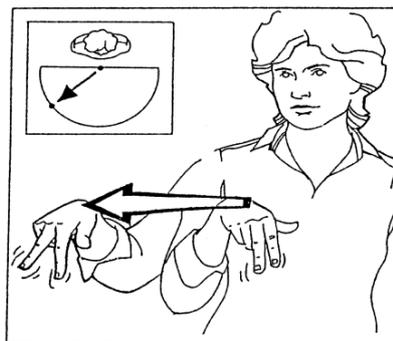
'A pessoa anda'

Fonte: Padden (1988, p. 42 e 73)

Padden (1988) observa que, à primeira vista, os verbos espaciais se assemelham muito aos verbos com concordância. Os verbos espaciais possuem como característica um movimento linear que, a partir de um *locus* no espaço neutro de sinalização, move-se para outro ponto distinto do ponto inicial, como nos verbos com concordância. Por isso, Padden (1988) caracteriza a diferença entre os verbos espaciais e os verbos com concordância por meio da possibilidade da primeira classe de obter diversos *locus* referenciais, distinguindo, assim, as características morfológicas dos verbos espaciais da concordância de pessoa e número.

Essa diferença está demonstrada na Figura 42, em que o sinal WALK 'andar' inicia o movimento no *locus* do sujeito, e a 1ª pessoa do singular – ₁INDEX? (EU) é marcada, estabelecendo concordância pessoal. Contudo, o movimento finaliza em um dado ponto no espaço em que a concordância não condiz com pessoa ou número, mas com um locativo.

Figura 42 - Exemplo de concordância com o locativo em ASL



$\text{1INDEX}_i \text{1WALK}_i$.

I walked over there.

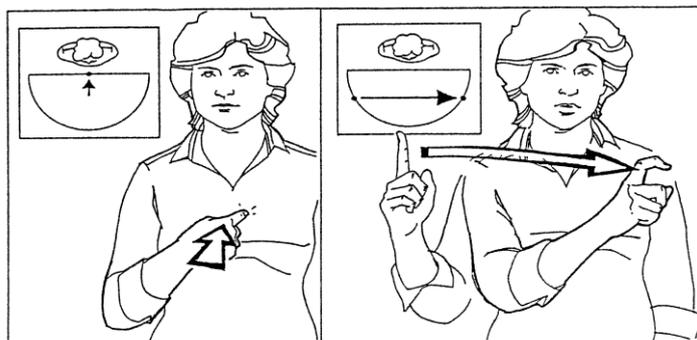
'Eu fui até lá.'

Fonte: Padden (1988, p. 42 e 73)

Embora o dado na Figura 42 seja frequentemente traduzido de forma simples como *Eu andei até lá*, uma tradução mais precisa, considerando os marcadores espaciais, seria *Eu fui do local onde estava para outro local lá*.

Além de a concordância com o objeto não realizar referência à pessoa ou número, Padden (1988) observa que sentenças com verbos com concordância, em que o *locus* do início do movimento do verbo não coincide com o *locus* do sujeito são agramaticais, como ilustrado na Figura 43 a seguir.

Figura 43 - Agramaticalidade de concordância quando o início do movimento não coincide com o *locus* do sujeito em verbos de concordância em ASL



-----hn-----

$\text{*1INDEX}_i \text{iASK}_j \text{WHERE, WILL } \text{1INDEX}_i$.

I'll ask where it is

'Vou perguntar onde está.'

Fonte: Padden (1988, p. 43 e 63)

Como observado, o ponto inicial da sinalização do verbo espacial pode ser marcado em qualquer *locus* no espaço neutro de sinalização e, apesar de estabelecer concordância pessoal com o sujeito, essa classe de verbos não está

sujeita às mesmas regras que os verbos com concordância. Assim, como visto na Figura 43, o *locus* marcado no espaço de sinalização para o ponto final do movimento do verbo WALK estabelece relações espaciais, sendo caracterizados como uma espécie de concordância espacial.

Outra distinção evidenciada por Padden (1988) entre a concordância pessoal e a locativa se deve ao emprego dos pronomes pessoais e os pronomes locativos. Apesar de ambos os pronomes possuírem formas homofônicas (por exemplo, a distância proximal do pronome pessoal de 1ª pessoa do inglês, I 'eu', e do pronome locativo HERE 'aqui'), eles se distinguem quanto ao seu uso, podendo, inclusive, ser usados consecutivamente, como em (3). Contudo, o pronome locativo AQUI pode ser marcado em qualquer local de sinalização, inclusive distante da primeira pessoa, o que não é possível para o pronome pessoal de primeira pessoa, como em (4). O autor conclui, por essa razão, que os verbos espaciais não estabelecem marcas para pessoa.

(3) ${}_1\text{INDEX}_i = {}_1\text{HERE}$. (Padden, 1988, p. 45)

I'll be here.

'Eu estarei aqui.'

(4) ${}_1\text{INDEX}_j\text{THERE}$. (Padden, 1988, p. 45)

I'll be there.

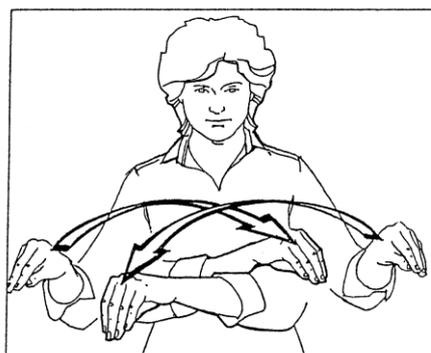
'Eu estarei lá.'

Além das distinções acima, os verbos espaciais se distinguem dos verbos com concordância quanto à reciprocidade. Enquanto a reciprocidade de verbos com concordância apresenta uma marcação dual, em que os pontos finais do movimento de cada mão se unem ou cruzam ao mesmo tempo, como exemplificado anteriormente na Figura 38 (seção 2.1.2.2), os verbos espaciais podem apresentar diversas formas espaciais, com significados muito distintos dos verbos com concordância, como nos exemplos a seguir, retirados de Padden (1988, p. 39).

- (5) ${}_1\text{INDEX}_i$ FORGET THREE BOOK, SHOULD ${}_i\text{BRING}_j$ CLASS.
I forgot the three books I was supposed to bring to class.
 ‘Eu esqueci os três livros que eu deveria ter trazido para a aula.’
- (6) ${}_{ipl}\text{INDEX}_i$ FORGET BOOK, SHOULD ${}_i\text{BRING}_j$ CLASS.
They forgot the book they were supposed to bring to class.
 ‘Eles esqueceram o livro que eles deveriam ter trazido para a aula.’

A distância entre os pontos finais das duas mãos, nos exemplos acima, apresenta uma marcação quanto à distância locativa relativa aos referentes: se são adjacentes (por exemplo, ‘próximos’), ou se estão distantes (por exemplo, ‘atrás’), ou se estão no mesmo local (por exemplo, ‘no lugar um do outro’). Em verbos locativos como PUT ‘colocar’, na Figura 44, a reciprocidade locativa demonstra a relação de posicionamento dos referentes, não estabelecendo a referência específica de cada elemento, como no caso dos verbos com concordância.

Figura 44 - Exemplo de reciprocidade locativa em verbos espaciais em ASL



L-hand: ${}_j\text{PUT}_i$
 R-hand: ROCK ${}_1\text{INDEX}$ ${}_i\text{PUT}_j$.
I put the rocks in the other's place.
 ‘Eu coloquei as pedras no lugar uma da outra.’
 Fonte: Padden (1988, p. 46 e 77)

Ainda, como visto anteriormente, os verbos com concordância realizam a flexão somente no plano horizontal. Todavia, observa-se que o movimento referente aos verbos espaciais pode ocorrer no plano vertical, como na Figura 45, em que o verbo classificador CL-C: SLIDE ‘deslizar’ realiza um movimento vertical, na direção de cima para baixo. Essa possibilidade se dá pelo fato de os verbos espaciais aceitarem a articulação do movimento em várias direções

diferentes, distinguindo-se da flexão de pessoa e número, que se dá de forma limitada.

Figura 45 - Exemplo de concordância múltipla locativa em verbos espaciais em



${}_1$ INDEX ${}_k$ CL:C-SLIDE ${}_1$

I slid a small object down.

'Eu deslizei um pequeno objeto para baixo.'

Fonte: Padden (1988, p. 48; 78)

Outro elemento que distingue essas duas classes de verbos, segundo Padden (1988), é a flexão de número exaustiva. Verbos com concordância exaustiva assumem um movimento no espaço de sinalização com até três pontos finais, significando a existência de três ou mais referentes. Desse modo, embora o número marcado no espaço seja três, é possível uma leitura com um número maior que três, como exemplificado abaixo.

Figura 46 - Concordância exaustiva com objeto maior que 'três' em ASL



PAST CHRISTMAS, C-O ${}_q$ GIFT ${}_j$,exhaust ${}_j$ p1JINDEX WORK+Ag TURKEY.

The company gave each of the workers a turkey last Christmas.

'A empresa deu um peru para cada um dos trabalhadores no Natal passado.'

Fonte: Padden (1988, p. 34; 68)

No entanto, essa leitura não se aplica para verbos espaciais. Ao marcar três pontos no espaço, os verbos espaciais oferecem uma leitura restrita a três locais distintos. Para Padden (1988), a repetição dos pontos no espaço não pode ser analisada como uma flexão no caso dos verbos espaciais; ao contrário, deve

ser descrita como uma construção verbal seriada (*serial verb construction* – SVC)¹.

Em suma, Padden (1988) apresenta vários elementos para distinguir os verbos com concordância de pessoa e número dos verbos espaciais, com base em uma análise detalhada quanto às diferenças morfossintáticas entre essas classes de verbos. Para a autora, os verbos espaciais devem pertencer a uma classe específica, considerando suas características flexionais.

2.2 Classificação dos verbos na língua de sinais brasileira por Quadros e Karnopp (2004)

Quadros e Karnopp (2004) foram umas das primeiras autoras a apresentarem um estudo comparativo detalhado de outras línguas de sinais com a LSB. Quanto à tipologia verbal em LSB, as autoras categorizam os verbos de modo semelhante a Padden (1988), como observado no Quadro 4, sendo as características de cada classe apresentada na sequência.

Quadro 4 - Tipologia verbal da LSB segundo Quadros e Karnopp (2004)

Classificação	Característica	Exemplos
1. Verbos simples	Não se flexionam em pessoa e número e não incorporam afixos locativos.	CONHECER; AMAR; APRENDER; SABER; GOSTAR
2. Verbos com concordância	Flexionam-se em pessoa, número ou aspecto, mas não incorporam afixos locativos.	DAR; ENVIAR; RESPONDER; PERGUNTAR; DIZER; PROVOCAR.
3. Verbos espaciais	Têm afixos locativos.	COLOCAR; IR; CHEGAR

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Quadros e Karnopp (2004) descrevem que o sinal dos verbos simples em LSB geralmente toca o corpo do sinalizador e não necessita da participação do interlocutor, ou seja, o sinal não se move para fora do corpo, não havendo, por essa razão, movimento direcional. Portanto, os verbos simples não se flexionam em pessoa e número e não incorporam afixos locativos, mas podem apresentar

¹ Para mais detalhes sobre construções de verbos seriados (*serial verb constructions* – SVC), ver Baker (1989).

flexão de aspecto. O sinal do verbo AMAR, na Figura 47, exemplifica esse tipo de verbo, podendo-se observar que o verbo é ancorado no corpo, tendo sua locação fixa no peitoral, e não assumindo flexão de pessoa e número.

Figura 47 - Exemplo de verbo simples em LSB



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 117)

Os verbos com concordância flexionam-se em pessoa e número, além de aspecto, mas não incorporam afixos locativos. O sinal do verbo DAR é um exemplo de verbo com concordância, pois admite flexão de pessoa e número, estendendo seu movimento pelo espaço de sinalização de um ponto para outro ponto do espaço. O ponto inicial do movimento coincide com o sujeito e o ponto final, com o objeto.

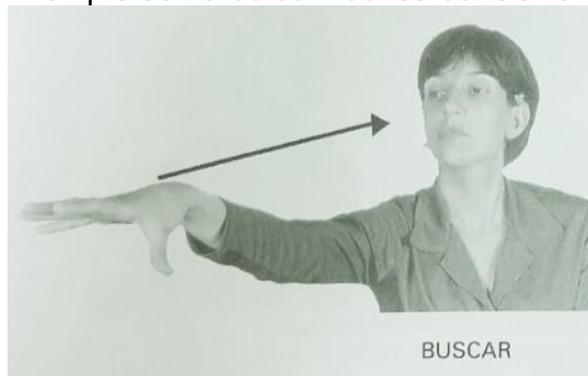
Figura 48 - Exemplo de verbo com concordância em LSB



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 117)

Essa marcação de sujeito e objeto é invertida no caso dos verbos com concordância reversa, como na Figura 49, em que o movimento se inicia na posição do objeto e se conclui na posição do sujeito.

Figura 49 - Exemplo de verbo com concordância reversa em LSB



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 203).

Os verbos espaciais apresentam afixos locativos, como no caso do verbo IR, na Figura 50, em que o ponto inicial do movimento coincide com o sujeito, direcionando-se até outro ponto no espaço de sinalização, estabelecendo referências locativas e não pessoais ou de número.

Figura 50 - Exemplo de verbo espacial em LSB



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 119)

Segundo as autoras, os verbos flexionados selecionam pontos no espaço de sinalização a partir de referentes previamente demarcados. As possibilidades de se estabelecer um referente no espaço de sinalização são inúmeras, podendo ter relação com a posição real do referente (em caso de referentes presentes), ou não (em casos de referentes ausentes).

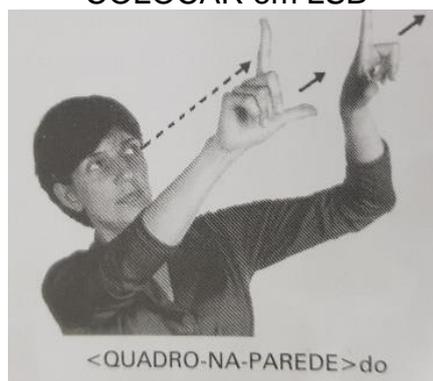
Figura 51 - Codificação da referência de pessoa na concordância do verbo ENTREGAR em LSB



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 113)

O mesmo se aplica ao uso de classificadores, em que o verbo assume como referentes a marcação previamente estabelecida, por exemplo, pelo uso da apontação. Para todos os casos, a codificação de referentes no espaço de sinalização pode ser realizada não apenas pelo elemento dêitico, mas, também, pela direção do olhar no ponto específico do referente no ato de articulação do movimento do sinal, como na Figura 52, em que a direção do olhar (marcada como “do”) realiza a codificação do objeto que sofre a ação de ser colocado na parede.

Figura 52 - Codificação de pessoa pela direção do olhar com o verbo espacial COLOCAR em LSB



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 116)

Note-se que a direção do olhar e a posição do corpo são características que sempre acompanham a concordância verbal. O local de referência da sinalização é mantido quando da codificação do predicado, como na Figura 53,

em que PAGAR é coarticulado no mesmo espaço de sinalização que CASA (argumento do predicado).

Figura 53 - Direção do olhar e posição do corpo como codificação da concordância verbal em LSB



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p.115)

2.3 Discussão sobre as classes de verbos por Quadros e Quer (2010)

Conforme apresentado na seção 2.1, Padden (1988) defende a hipótese de que a concordância estabelecida em verbos espaciais apresenta uma concordância locativa, enquanto os verbos com concordância apresentam uma marca morfológica referente aos argumentos sujeito e objeto. Embora a autora estabeleça distinções morfossintáticas entre essas duas classes de verbos, Quadros e Quer (2010) consideram que ambas as classes apresentam um tipo de elemento morfológico de trajetória no sinal dos verbos, que os torna semelhantes.

Quadros e Quer (2010) realizam uma análise semântica dos morfemas dos verbos que constituem essas duas classes (verbos espaciais e verbos com concordância) e afirmam que os verbos espaciais são caracterizados pelo fato de que os pontos iniciais e finais da trajetória estabelecem relação entre locativos, enquanto os verbos com concordância apresentam uma relação de transferência caracterizada pelos locais do sujeito e do objeto no espaço de sinalização. Segundo os autores, os verbos com concordância também apresentam uma relação semântica específica, considerando que seus argumentos são marcados como [+humano], sendo classificados com papéis temáticos de agente e beneficiário (Rathman; Mathur, 2008).

Considerando que a concordância nessas classes de verbos é a realização morfológica do movimento entre os dois pontos, associando-os a seus

argumentos, Quadros e Quer (2010) identificam que a distinção entre verbos espaciais e verbos com concordância, apresentada por Padden (1988), não se sustenta, no que tange ao tipo de referente selecionado. Para Quadros e Quer (2010, p. 54):

os traços de concordância pessoal e locativa são frequentemente indistinguíveis na superfície. Ainda, a estrutura argumental de cada predicado impõe certas restrições de licenciamento de argumentos [...], onde o argumento na posição de sujeito de um predicado manual deve ser licenciado por traços de pessoa.

Os autores argumentam com base em diversos tipos de verbos que exigem a ação pessoal, além de poderem apresentar marcas locativas. O caso do verbo CARREGAR, apresentado no quadro a seguir, ilustra a argumentação desenvolvida por Quadros e Quer (2010), segundo a qual a falta de correspondência entre o locativo e o *locus* da concordância pessoal, no contexto de licenciamento de um pronome (pessoal) nulo, resulta na agramaticalidade das sentenças. Em outras palavras, o ponto de início do movimento dos verbos espaciais deve coincidir com a posição do elemento que se move e que é o argumento sintático em posição de sujeito, razão pela qual se poderia dizer que as classes não se distinguem quanto a esse aspecto.

Quadro 5 - Correspondência entre o locativo e o *locus* de concordância pessoal segundo Quadros e Quer (2010)

Sentença	a-CARREGAR-PELA-MÃO-b	<a+1>CARREGAR-PELA-MÃO	*<a>CARREGAR-PELA-MÃO
Tradução	'(Eu) carrego-algo-pela-mão (daqui) (para lá)'	'Eu carrego-pela-mão isto (daqui) (para lá)'	'(Ele) carrega-pela-mão isto daqui (um lugar que não coincide com o sujeito) para lá.'
Descrição	Licenciamento de sujeito nulo	Considerando que, fonologicamente, a concordância pessoal e o locativo possuem formas semelhantes e se manifestam no mesmo ponto no espaço de sinalização, o licenciamento de um pronome nulo torna a sentença gramatical.	Nesse caso, a sentença é agramatical, pois o locativo não pode licenciar um pronome nulo por não haver correspondência com o <i>locus</i> da concordância pessoal.

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

A conclusão acima vai ao encontro do que foi proposto por Quadros (1999), ao considerar que, “apesar da localização espacial ser diferente da concordância pessoal, é possível haver concordância pessoal com verbos considerados verbos espaciais” (Quadros; Quer, 2010, p. 42). Desse modo, os autores contestam a proposta de classificação dos verbos de Padden (1988), assumindo que a concordância pessoal pode coocorrer com a concordância locativa.

Portanto, considerando que a concordância com sujeitos gramaticais é licenciada em verbos espaciais, Quadros e Quer (2010) propõem que os verbos devem ser classificados apenas em duas categorias, a saber: (i) verbos simples e (ii) verbos com concordância (que incluem os verbos espaciais e os verbos direcionais).

Quadros e Quer (2010) observam, ainda, que alguns verbos podem se enquadrar em ambas as classes. Para esses casos, os autores propõem que haja duas entradas lexicais. Um exemplo é o verbo TEACH ‘ensinar’ na ASL, que ocorre na sentença (7), em que seria classificado como verbo com concordância (pessoal/direcional), e na sentença (8), em que seria classificado como verbo simples. Os exemplos são de Janis (1995, p. 203 *apud* Quadros; Quer, 2010, p. 44).

(7) TOM(a) a-TEACH-b [STUDENTS H-S](b)

Tom teaches high school students

‘Tom ensina alunos do Ensino Médio.’

(8) TOM TEACH MATH

Tom teaches math

‘Tom ensina matemática.’

Ao observar as diferentes entradas lexicais de verbos como esse, o autor Quadros (1999) propõe que a categoria de verbos com concordância deve corresponder aos verbos que são realizados por meio da trajetória, que pode ser morfologicamente manifesta por traços espaciais (locativos) ou por traços de pessoa e número (R-Loci).

Seguindo essa ideia, Quadros e Quer (2010) assumem que a trajetória de um verbo pode ser expressa pela concordância com um argumento pessoal e com um argumento locativo, ambas representadas pelo movimento. Assim, os autores concluem que a distinção entre as categorias verbais de concordância e espaciais não se sustenta, podendo esses verbos configurar uma única classe.

2.4 Síntese do capítulo

Neste capítulo, apresentamos a polêmica em torno da classificação dos verbos em LS, que consiste em se reconhecer, ou não, uma distinção entre o movimento direcional que marca pessoa e número (para os verbos de concordância) e o movimento direcional que marca argumentos locativos (para os verbos espaciais).

Como vimos, enquanto Padden (1988) e, inicialmente, Quadros e Karnopp (2004) apresentam uma classificação tripartite entre verbos simples, verbos de concordância (de pessoa e número) e verbos espaciais (com afixo locativo), Quadros e Quer (2010) propõem uma classificação bipartite, formada apenas por verbos simples e verbos com concordância, em que esta última classe inclui os verbos espaciais, desfazendo-se a distinção entre os dois tipos de flexão, em favor de uma ideia de trajetória, em ambas as classes.

Das seções anteriores, destacamos a intuição de Padden (1988, p. 41) de que o movimento e as formas posicionais observadas nos verbos espaciais não exibem as mesmas características da flexão de pessoa e número, o que se verifica pelas diferenças na marcação de pessoa e número na concordância dual, recíproca ou múltipla, conforme as Figuras 41 a 46.

Nesse ponto, destacamos o trabalho de Ferreira (2021), que contrasta o movimento direcional responsável pela interpretação de reciprocidade dos verbos de concordância (Figura 54) com a interpretação do movimento duplo com verbos espaciais, em que a interpretação não é de reciprocidade, mas de mudança de local (Figura 55).

Figura 54 – Movimento duplo marcando reciprocidade em verbos com



(objeto) x.3-DAR-3.y/y.3-DAR-3.x
 Eles deram alguma coisa um para o outro.
 Fonte: Ferreira (2021, p. 142)

Figura 55 – Movimento duplo marcando mudança de local em verbos espaciais



(2 objetos) x-COLOCAR-y/y-COLOCAR-x
 Eu troquei duas coisas de um lugar para o outro (um pelo outro).
 Fonte: Ferreira (2021, p. 142)

Ferreira (2021) também ressalta que as sentenças com verbos com concordância podem apresentar apagamento tanto de sujeitos como de objetos, o que decorre da relação entre a flexão de pessoa e o ponto de localização.

Nossa pesquisa tem como foco, justamente, a descrição do parâmetro do movimento relacionado aos verbos espaciais em LSB, de modo a contribuir para a explicação do tipo de movimento direcional associado à classe dos verbos espaciais, buscando especificar em que medida essas diferenças morfossintáticas se refletem na estrutura sintática desses predicados. Para isso, consideraremos a relação entre conceitualização e gramática na expressão dos predicados em LSB.

3 SINTAXE ESPACIAL E EXPRESSÃO DA CONCORDÂNCIA NA LÍNGUA DE SINAIS BRASILEIRA

Este capítulo trata da sintaxe espacial e da expressão da concordância na Língua de Sinais Brasileira. Pretendemos demonstrar a importância do espaço de sinalização no qual se circunscrevem as expressões linguísticas nas línguas de sinais, reconhecendo a sintaxe espacial como relevante para o entendimento da relação entre gramática e cognição.

Na seção 3.1, discorremos sobre a sintaxe espacial nas línguas de sinais, apresentando trabalhos que abordam a construção de frases e suas características de estruturação no espaço de sinalização. São referenciados, para isso, os seguintes trabalhos: Ferreira-Brito ([1995] 2010), Quadros e Karnopp (2004) e Faria-Nascimento (2009), para a Língua de Sinais Brasileira; Barberá (2012), para a Língua de Sinais Catalã (LSC); e Lillo-Martin e Meier (2011), para a Língua de Sinais Americana.

Na seção 3.2, é apresentado o modelo de construção analógica da iconicidade linguística de Taub (2001), que serve de referencial teórico para a investigação de Lourenço (2018b) e Murta e Lourenço (2021) sobre os mapeamentos icônicos presentes na estrutura morfofonológica interna dos verbos em LSB. Na última seção (seção 3.3), apresentamos o trabalho de Meir *et al.* (2008) sobre a reanálise das classes de verbos com base na ASL e na Língua de Sinais Israelense (ISL) e discutimos o caso dos verbos reversos, por meio da proposta desenvolvida por Silva *et al.* (2022), na qual defende-se que, na LSB, a propriedade cognitiva mais proeminente para efeitos da marcação de concordância morfossintática é o argumento deslocado, enquanto, na língua portuguesa, as funções temáticas/gramaticais (sujeito/objeto) é que são cognitivamente mais proeminentes.

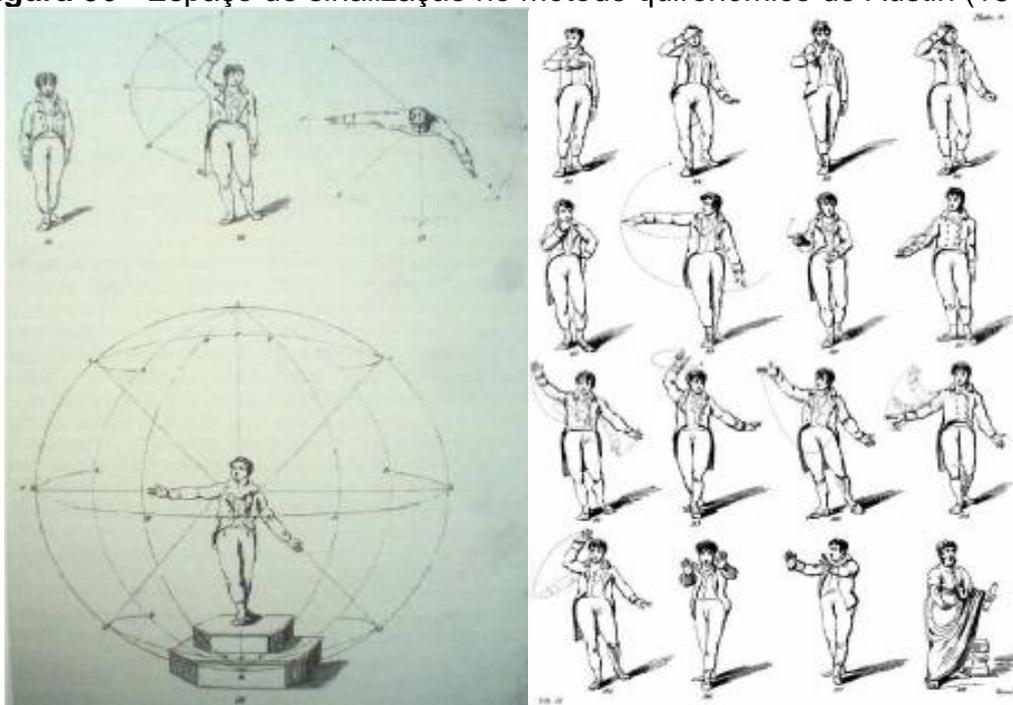
3.1 Sintaxe espacial

Nas línguas de sinais, as sentenças são estruturadas no espaço de sinalização, que pode ser definido como a “área tridimensional circunscrita por uma linha imaginária onde os enunciados serão realizados” (Souza, 2019, p. 16).

Desse modo, é de extrema importância compreender como os sinais são produzidos nesse espaço.

Faria-Nascimento (2009) acredita que o trabalho de Gilbert Austin (1806) sobre o chamado método quironômico, citado por Sofiato (2005), é relevante para explicar a complexidade do espaço em relação ao nosso corpo. Austin (1806), a fim de definir esse espaço, remete à imaginação de um globo de espaço gestual em volta do falante, com letras referentes aos vários pontos de latitude e longitude em sua superfície, como se pode observar na Figura 56. De acordo com essa proposta, a sinalização acompanha o movimento na frente do corpo, do lado à direita, do lado à esquerda e abaixo da cintura.

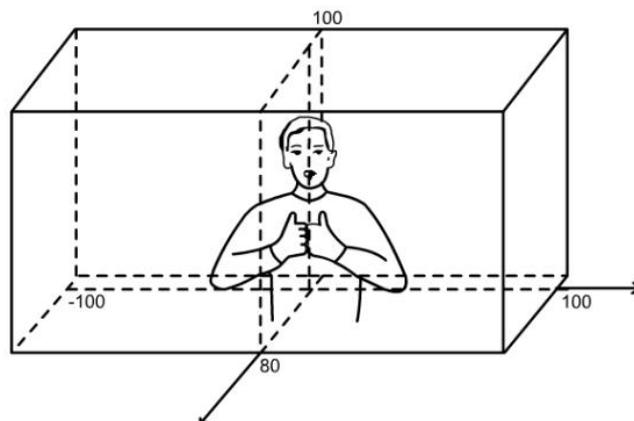
Figura 56 - Espaço de sinalização no método quironômico de Austin (1806)



Fonte: Faria-Nascimento (2009, p. 133)

O espaço é bastante importante na sintaxe das LS, visto que é o local onde ocorre a organização dos referentes que estão presentes e não presentes no momento da enunciação. Ao se tratar da Língua de Sinais Brasileira, Ferreira-Brito (2010) ilustra o espaço de sinalização, conforme a Figura 57.

Figura 57 - Espaço de sinalização, segundo Ferreira-Brito ([1995] 2010)

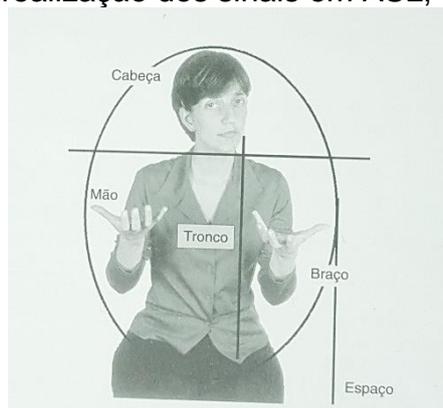


Fonte: Ferreira-Brito (2010, p. 73)

Quadros (2008, p. 49) afirma que “as relações espaciais nas línguas de sinais são muito complexas” e explica que as relações gramaticais são realizadas em um espaço de sinalização que compreende uma área delimitada na frente do corpo da pessoa, que se estende do topo da cabeça até os quadris, e até onde os braços alcançam, nas laterais.

Em trabalho anterior, Quadros e Karnopp (2004), com base em Battison (1978), apresentam o espaço de sinalização dividido em quatro áreas principais de articulação dos sinais: cabeça, tronco, braços e mãos, conforme pode ser observado na Figura 58:

Figura 58 - Espaço de realização dos sinais em ASL, segundo Battison (1978)



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 57)

Segundo Barberá (2012), que estuda a Língua de Sinais Catalã, o espaço real em que ocorrem as articulações dos sinais é restrito ao espaço horizontal e frontal na frente do tronco do sinalizante, como na Figura 59.

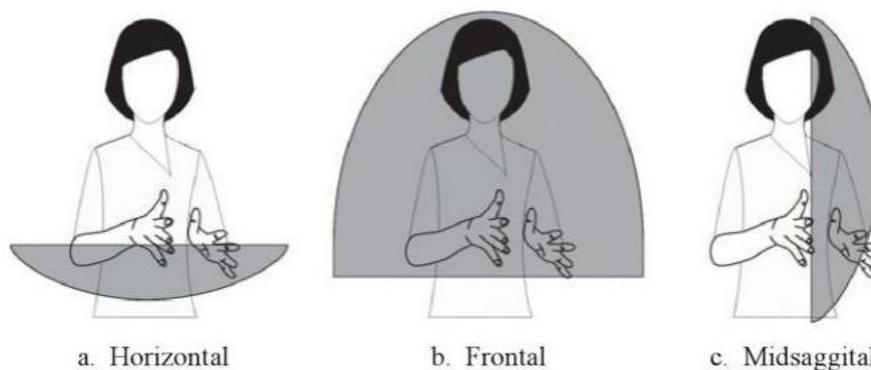
Figura 59 - Espaço de sinalização, segundo Barberá (2012)



Fonte: Barberá (2012, p. 25)

Adotando a divisão de Brentari (1998, p. 120) para a relação entre o corpo e o ponto de articulação e a localização do sinal, Barberá (2012, p. 26) apresenta três planos no espaço de sinalização, esquematizados na Figura 60: o plano horizontal, que fica perpendicular ao corpo do sinalizante e é o plano padrão em que a maioria dos sinais é localizada; o plano frontal, definido por todos os pontos que podem ser encontrados no plano em paralelo ao corpo; e o plano sagital, que é verticalmente perpendicular ao corpo do sinalizante.

Figura 60 - Planos horizontal, frontal e sagital do espaço de sinalização



Fonte: Barberá (2012, p. 26)

Barberá (2012, p. 22) cita o trabalho de Poizner *et al.* (1987), que postula dois tipos de espaço: o espaço sintático e o espaço topográfico. Segundo essa concepção, as funções sintáticas representam o uso abstrato do espaço para localizar arbitrariamente as entidades, identificando, assim, os argumentos do verbo.

A localização das entidades é móvel, podendo ser deslocada sem afetar as condições de verdade da sentença. Por outro lado, o espaço topográfico é usado para expressar as relações espaciais entre objetos. São representados locais significativos que apontam para as propriedades icônicas da modalidade visual-espacial. As localizações topográficas são significativas por si só, de forma que a mudança na localização afeta as condições de verdade da sentença.

Barberá (2012, p. 38) distingue, ainda, os tipos de localização: (i) localização descritiva, em que “o uso descritivo do espaço está circunscrito à expressão de informações espaciais, como a posição de um objeto ou um posicionamento de um objeto em relação a outro”; (ii) localização não descritiva, que “usa espaço composto de planos espaciais e trajetórias fixas não estão restritas ao plano horizontal em frente ao sinalizante” (Barberá, 2012, p. 41).

Exemplos de localização topográfica descritiva e não descritiva na Língua de Sinais Catalã podem ser observados respectivamente na Figura 61 e na Figura 59. Na Figura 61, temos dois exemplos de localização topográfica descritiva, sendo que, no exemplo (a), o sinalizante descreve a localização em que a bicicleta, representada pela mão esquerda, se choca com a árvore, que é sinalizada pelo braço direito e, no exemplo (b), o sinalizante descreve a localização em que uma pessoa, representada pela mão direita, senta-se em uma árvore, sinalizada e representada pelo braço esquerdo.

Figura 61 - Exemplos de localização topográfica descritiva em LSC



a. Bike leaning against a tree



b. Person seated on a tree

Fonte: Barberá (2012, p. 37)

Os exemplos de localização topográfica descritiva, acima, contrastam com os de localizações não descritivas, que são arbitrárias e abstratas, conforme

pode ser observado na Figura 62, em que o sinalizante aponta para um referente no espaço de sinalização, identificando um local abstrato.

Figura 62 - Exemplo de localização topográfica não descritiva em LSC



Sinal dêitico, apontação para identificar referente

Fonte: Barberá (2012, p. 38)

Ambas as funções fazem uso de locais no espaço, estando a diferença no significado: locais com sinais descritivos são significativos porque representam o real espaço topográfico, enquanto locais abstratos não são significativos por si próprios, pois são estabelecidos para fins sintáticos e discursivos.

Voltando à descrição da LSB, de acordo com Quadro e Karnopp (2004), os processos dêiticos descrevem uma forma particular de estabelecer referências nominais no espaço que é utilizado pelo verbo com concordância, como parte de sua flexão. Entendemos com isso que os dêiticos marcam referentes que são introduzidos no espaço de sinalização, por meio de apontação de diferentes locais à frente do sinalizador, conforme o exemplo da Figura 64 para os sinais EU e VOCÊ em LSB.

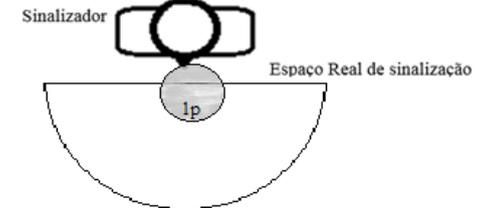
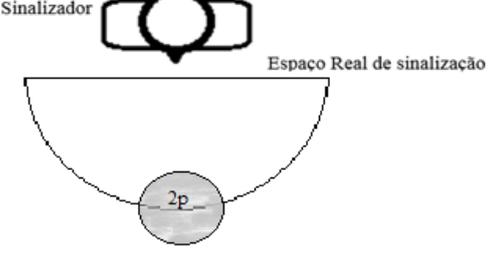
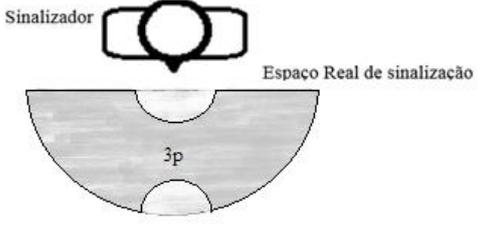
Figura 63 - Marcador dêitico para EU e VOCÊ



Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 112)

Com relação à construção espacial da referência das pessoas do discurso e a concordância pessoal, em geral, tem-se a seguinte descrição:

Figura 64 - Tipos de marca morfológica e concordância pessoal

Pessoa do discurso	Descrição	Representação
1ª Pessoa	A referência de primeira pessoa (1p) se constrói próximo ao corpo do sinalizante.	
2ª Pessoa	A referência de segunda pessoa (2p) é criada na direção do destinatário, presente ou ausente (i.e., marcado no discurso). O <i>locus</i> de referência da 2p pode ser infinito e variável no espaço de localização relativa ao interlocutor.	
3ª Pessoa	A referência de terceira pessoa (3p) ocorre no espaço neutro de sinalização. O <i>locus</i> de referência da 3p pode ser infinito e variável no espaço de localização do marcador pessoal, de acordo com a referência estabelecida no espaço de sinalização.	

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

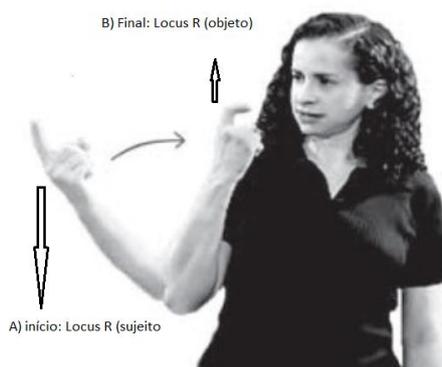
Essa descrição está em consonância com o trabalho de Lillo-Martin e Meier (2011, p. 99), para os quais “[a]s formas pronominais não-primeiras sempre consistem em um ponto para a localização de seu referente (ou para uma localização atribuída a esse referente), seja esse referente um destinatário ou não”. Os autores esclarecem que a relação entre um referente e um *locus* não é uma igualdade referencial ($\text{Referente}_a = \text{Locus}_a$), mas sim uma fixação de localização (Referente_a está no Locus_a).

Nesse contexto das locações espaciais, uma oração estabelece *loci*-R(eferenciais) para os argumentos de um verbo por meio da apontação ou do direcionamento do corpo ou do olhar para a localização do referente no espaço de sinalização. Segundo Lillo-Martin e Meier (2011, p. 99), “[d]istinguimos as

localizações espaciais físicas para as quais um sinalizante aponta da noção de um índice R(eferencial), um dispositivo gramatical abstrato que indica referência dentro e entre sentenças”.

Diante desse quadro, a concordância de pessoa consiste no movimento direcional que estabelece a relação entre os *loci*-R do argumento sujeito e do argumento objeto e o verbo, como no exemplo da Figura 65, que corresponde ao verbo de concordância ASK ‘perguntar’ em ASL.

Figura 65 - Verbo de concordância com marcação do locus dos referentes



a-ASK-1 “She asks me”
 a-PERGUNTAR-1 “Ela me pergunta”
 Fonte: Lillo-Martin;Meier (2011, p. 105)

O movimento direcional também estabelece a relação entre o argumento sujeito e os argumentos/adjuntos locativos dos verbos espaciais, indicando movimento de uma fonte para um alvo, como na Figura 66.

Figura 66 - Verbo espacial com marcação do *locus* do sujeito e do argumento locativo



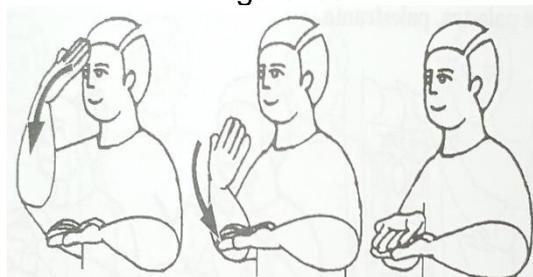
a-loc1-GO-TO-loc2 “go from location 1 to location 2”
 a-loc1-IR-PARA-loc2 “ir do local 1 para o local 2”
 Fonte: Lillo-martin; Meier (2011, p. 107)

Observa-se, portanto, a relevância do espaço de sinalização como elemento no qual se circunscreve a expressão linguística nas línguas de sinais. Trata-se de reconhecer a sintaxe espacial em que as sentenças são produzidas e que reflete a relação entre gramática e cognição.

3.2 Iconicidade na gramática das Línguas de Sinais

Uma das características das línguas humanas é a chamada arbitrariedade do signo e das mensagens linguísticas. O conceito de arbitrariedade remete ao fato de que “o significado é arbitrário, isto é, não existe nada na forma do significante que seja motivado pelas propriedades da substância do conteúdo (significado)” (Salles, 2007, p. 83). Um exemplo de arbitrariedade do signo pode ser encontrado no verbo CONFIAR, em LSB, o qual é articulado como na Figura 67¹.

Figura 67 - Verbo CONFIAR em LSB – exemplo de arbitrariedade do signo linguístico



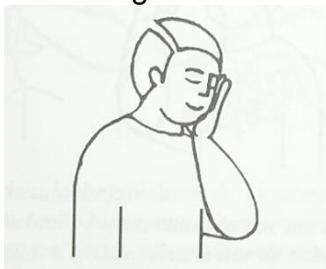
Fonte: Capovilla; Raphael (2001a, p. 446)

Apesar de a arbitrariedade ser uma propriedade distintiva das línguas humanas, é notório que a iconicidade também seja encontrada nas línguas. Em outras palavras, é possível perceber em alguns casos, que, na constituição do signo ou das mensagens linguísticas, haja uma relação entre o significado e o significante (Salles, 2007). É o que ocorre com o sinal de DORMIR em LSB, em que a cabeça repousa sobre a mão estendida e os olhos se fecham, como na

¹ Ainda que o verbo CONFIAR esteja sendo dado como exemplo de arbitrariedade, cabe observar que se trata de um verbo de estado mental, cuja sinalização se inicia com a mão próxima à cabeça, com as pontas dos dedos tocando a testa. Essa localização, que se repete em outros sinais relativos a estados mentais, representa uma regularidade que, em certa medida, poderia apontar para algum grau de iconicidade. Como essa questão lexical não é objeto de interesse deste trabalho, não aprofundaremos o tema.

Figura 69. Observa-se que é o mesmo sinal que corresponde ao gesto para “dormir” em língua portuguesa, o qual remete à posição da cabeça sobre o travesseiro.

Figura 68 - Verbo DORMIR em LSB – exemplo de iconicidade do signo linguístico



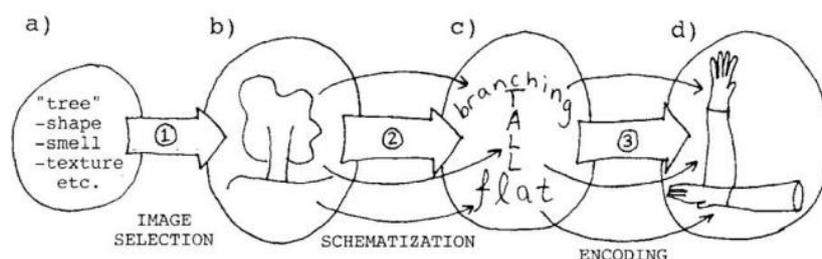
Fonte: Capovilla; Raphael (2001a, p. 565)

Taub (2001, *apud* Murta; Lourenço, 2021, p. 3-5) afirma que a iconicidade é encontrada em todos os níveis da estrutura linguística, incluindo a morfologia e a sintaxe, e explica que a iconicidade não representa uma relação objetiva entre forma e significado, mas uma relação entre modelos mentais da imagem e da referência, em um processo em que os recursos gramaticais de uma língua são utilizados para codificar a relação entre a imagem e o referente.

Taub (2001) propõe um modelo de construção analógica da iconicidade linguística em que aborda os mapeamentos de significado dos itens icônicos, nos quais a estrutura cria formas particulares (“análogas”) da imagem do referente. No modelo de Taub (2001), a criação de itens icônicos envolve três estágios: (i) a seleção imagética, (ii) a esquematização e (iii) a codificação.

O diagrama apresentado na Figura 69 ilustra os três estágios envolvidos na criação de um item linguístico icônico, tal como proposto no modelo de construção analógica da iconicidade de Taub (2001). Também é apresentado o processo de construção analógica para o sinal TREE ‘árvore’ em ASL, organizado em quatro etapas, a saber: (a) conceito inicial de árvore; (b) imagem visual prototípica de uma árvore; (c) imagem esquematizada para se adequar às categorias da ASL e (d) imagem codificada do sinal TREE.

Figura 69 - Exemplo do modelo de construção analógica da iconicidade de Taub (2001) – o sinal para TREE ‘árvore’ em ASL



Fonte: Taub (2001, *apud* Murta; Lourenço, 2021, p. 7)

Como se pode notar, o processo de construção analógica começa com um conceito, que precisa de uma representação linguística, ou seja, da associação entre a imagem selecionada e os recursos da linguagem. O processo de seleção de detalhes importantes da imagem é chamado de esquematização (Herskovits, 1998) e leva em conta todas as partes se encaixem com uma categoria conceitual/semântica saliente. A última etapa consiste na codificação, na qual a imagem é codificada em uma forma linguística, isto é, uma forma física para representar cada parte, assegurando-se que esse processo de substituição deve preservar a estrutura geral da imagem original, resultando em uma forma linguística icônica. O quadro a seguir apresenta o processo de construção analógica para cada estágio do modelo diagramado da Figura 69:

Quadro 6 - Os três processos no modelo de construção analógica da iconicidade de Taub (2001)

(i) Seleção de imagem		(...) imagem de uma árvore crescendo em terreno plano, com galhos no topo de um tronco nu. (p. 35)
(ii) Esquematisação		(...) imagem de uma árvore crescendo do solo, organizada em três componentes principais: uma superfície plana, um eixo vertical alto emergindo dela e uma estrutura ramificada complexa no topo desse eixo (p. 36).
(iii) Codificação		(...) a imagem esquemática de uma árvore consiste em uma estrutura ramificada acima de um suporte alto e fino, que repousa sobre uma superfície plana.

		(...) Revendo as formas permitidas de ASL, notamos que uma mão aberta pode representar a estrutura ramificada, um antebraço ereto pode representar o suporte alto e um antebraço e palma horizontais podem representar uma superfície plana. (p. 36-37)
--	--	---

Fonte: Elaborado pela autora com base em Taub (2001)

Entendendo a iconicidade como uma relação analógica entre forma e significado, Murta e Lourenço (2021) abordam a estrutura morfofonológica dos verbos em LSB e investigam os mapeamentos icônicos presentes na estrutura interna dos verbos nessa língua. Os autores seguem a proposta de Lourenço (2018a, 2018b) e Lourenço e Wilbur (2018) de que há uma simultaneidade de informações visuais na expressão dos verbos em LSB, envolvendo cinco estruturas morfofonológicas do item verbal: as expressões não-manuais, que compreendem a face superior e a face inferior, e os três parâmetros primários, que compreendem configuração de mão, movimento e locação.

Murta e Lourenço (2021) remetem a Wilbur (2003), para quem a transmissão de informações de forma simultânea é muito mais produtiva nas línguas de sinais por possuírem dois articuladores principais simultâneos, que são as duas mãos, além dos articuladores não-manuais, que também são usados durante a sinalização e que podem passar informações gramaticais diferentes. A sobreposição dessas informações visuais em camadas (*layering*) compõe a estrutura verbal e é responsável pela marcação morfológica de diferentes aspectos gramaticais, como, por exemplo, concordância e aspecto².

Os autores citam Figueiredo e Lourenço (2019), que identificam na LSB quatro blocos principais de informação visual, conforme representado na Figura 70:

1. O sinal manual, que indica o item lexical;
2. O espaço de sinalização, que traz informações relacionadas à referencialidade;

² *Layering* é “o mecanismo de organização linguística pelo qual múltiplas informações podem ser enviadas simultaneamente. Ele requer que a articulação de cada informação não interfira com a articulação das demais. Assim, *layering* é uma conspiração entre forma (articulação) e significado, de modo a permitir que mais de uma unidade de significado linguístico (morfema) seja eficientemente transferida simultaneamente” (Wilbur, 2003, p. 334).

3. As expressões faciais na parte superior do rosto, que transmitem informações sintáticas;

4. As expressões faciais na parte inferior do rosto, que possuem função modificadora em nível lexical.

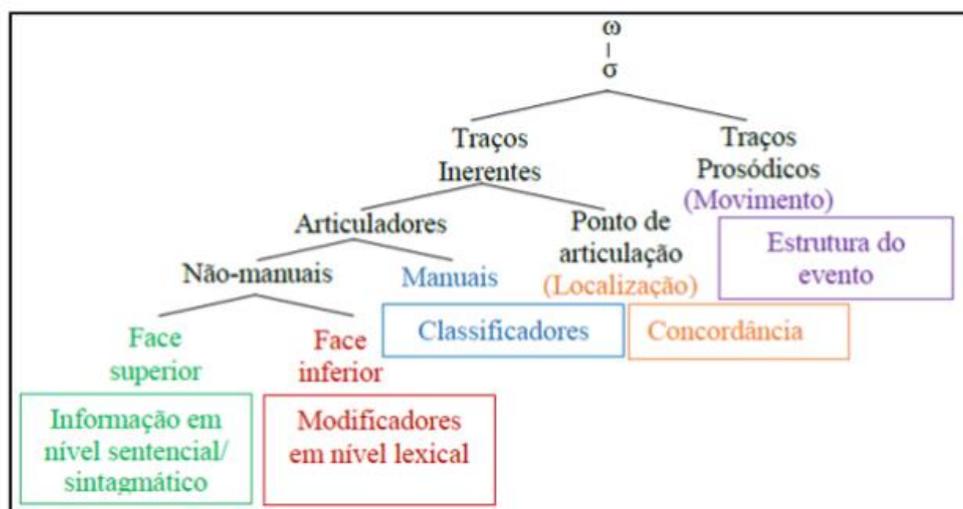
Figura 70 - Layering de informações visuais na LSB, segundo Figueiredo e Lourenço (2019).



Fonte: Figueiredo; Lourenço (2019, p. 80), *apud* Murta e Lourenço (2021, p. 10)

Essa proposta se combina com a de Lourenço (2018b), no que se refere às informações visuais na estrutura interna do verbo e respectivas operações morfológicas, segundo o esquema da Figura 71.

Figura 71 - Layering de informações visuais na estrutura interna do verbo e respectivas operações morfológicas



Fonte: Lourenço (2018b, p. 4)

Segundo essa proposta, cada nó da estrutura fonológica pode ser alvo de uma operação morfológica específica:

- I) modificações em nível sentencial/sintagmático têm como alvo as especificações de traços não-manuais, mais especificamente a região superior da face;
- II) modificações em nível lexical de caráter adverbial também alteram a estrutura de traços não-manuais, mas localizam-se na região inferior da face;
- III) construções com classificadores modificam a estrutura manual do sinal;
- IV) a concordância verbal constitui-se da alteração dos traços presentes sob o nó Ponto de Articulação;
- V) informações aspectuais e relacionadas à temporalidade do evento modificam a estrutura de Traços Prosódicos do sinal. (LOURENÇO 2018b, p. 4).

No trabalho de Murta e Lourenço (2021), é realizada a análise de 153 verbos ancorados ao corpo, os quais possuem como localização a cabeça (67%), o tronco (30%) ou o braço (3%), como no exemplo a seguir, que representa o verbo VACINAR, articulado com a mão no local do braço em que se aplicam as vacinas:

Figura 72 - Verbo VACINAR em LSB



Fonte: Murta; Lourenço (2021, p. 13)

De acordo com a nossa compreensão do trabalho de Murta e Lourenço (2021), o verbo VACINAR exemplifica um tipo de estrutura manual que estabelece relação analógica com o evento, ou seja, um agente move algo (no caso, a injeção que contém a vacina) para algum lugar (sobre o corpo) enquanto segura ou manuseia uma entidade (a injeção). Além disso, ocorre uma relação analógica com a localização: o ponto de articulação do verbo coincide com a localização real no corpo em que o evento ocorre.

Segundo os autores, em outros casos, é possível que haja uma localização metafórica, culturalmente definida, correspondendo a estruturas metafóricas conceptualmente associadas a essas localizações, nos termos de

Lakoff e Johnson (1980). Exemplos desse tipo de localização seriam os verbos que expressam emoções e sentimentos (AMAR e SENTIR, que são articulados no peito do sinalizante) e os que expressam atividades mentais (APRENDER e LEMBRAR, que são articulados na cabeça/fronte do sinalizador). Os autores observam, ainda, que 86% dos verbos ancorados no corpo analisados apresentaram mapeamentos icônicos relativos à localização, corroborando o argumento de Lourenço (2018a) “de que a localização desses verbos codifica também informações semânticas”.

Adotando o modelo de Construção Analógica da Iconicidade Linguística proposto por Taub (2001), que apresentamos anteriormente, Murta e Lourenço (2021) estabelecem, com base na quantidade de mapeamentos icônicos presentes na estrutura interna do item, uma escala de iconicidade que os itens verbais possuem. No que se refere aos verbos ancorados no corpo, foi identificado que o principal elemento de iconicidade é a localização, que pode se combinar com o componente manual (23 ocorrências) e, também, com o componente movimento (53 ocorrências) e, mais raramente, com uma expressão não-manual de face (15 ocorrências, sendo 4 de face superior e 11 de face inferior)³.

3.3 O corpo como sujeito e o caso dos verbos reversos

Em relação à análise das classes verbais em línguas de sinais, Meir *et al.* (2008) reexaminam o papel do corpo e das mãos nos diversos tipos de verbos em ASL e ISL e oferecem uma análise alternativa para a caracterização dessas classes: enquanto a análise canônica se concentra no papel das mãos na codificação das propriedades gramaticais relevantes (as mãos são o articulador ativo na língua de sinais e elas concentram a maior parte da carga informacional contida no sinal), esses pesquisadores propõem uma nova classificação dos verbos em língua de sinais, observando não somente o que as mãos fazem, mas o papel que o corpo tem nas diferentes classes verbais. Nessa concepção, o corpo do sinalizador não é tão somente um local formal para a articulação dos

³ Em 41 ocorrências, apenas o componente localização foi identificado, e em 21 ocorrências não foi identificado nenhum componente de mapeamento icônico.

sinais, mas pode estar associado a uma função específica ou a um significado em particular.

Meir *et al.* (2008) argumentam que nos verbos ancorados no corpo, que são os verbos icônicos ou parcialmente icônicos articulados no corpo, o corpo representa o argumento sujeito. Para se referir a esse tipo de iconicidade, ou seja, ao mapeamento regular entre os elementos formacionais de uma expressão e os componentes de seu significado, os autores recorrem a Taub (2001) e discorrem sobre o verbo COMER (Figura 73) na ISL e na ASL, que é um sinal icônico cujo mapeamento está descrito no Quadro 7:

Figura 73 - Sinal icônico para o verbo COMER em ISL e ASL



Fonte: Meir *et al.* (2008, p. 89)

Quadro 7 - Mapeamento icônico para o verbo COMER em ISL e ASL

Mapeamento Icônico para COMER	
FORMA	SIGNIFICADO
 -configuração de mão	Segurando um objeto (comida)
Boca do sinalizador	Boca do agente que come
Movimento para dentro	Colocando um objeto dentro da boca
Movimento duplo	Um processo

Fonte: Meir *et al.* (2008, p. 89)

Os autores argumentam sobre a crucial relação de correspondência entre a localização do sinal (a boca) e a parte do corpo usada para comer (a boca).

O sinal do verbo COMER é sinalizado na boca do sinalizador, quer o sujeito da ação seja a 1ª, a 2ª ou a 3ª pessoa. Isto é, o sinal COMER possui uma única forma em todas essas sentenças: “eu como”, “você

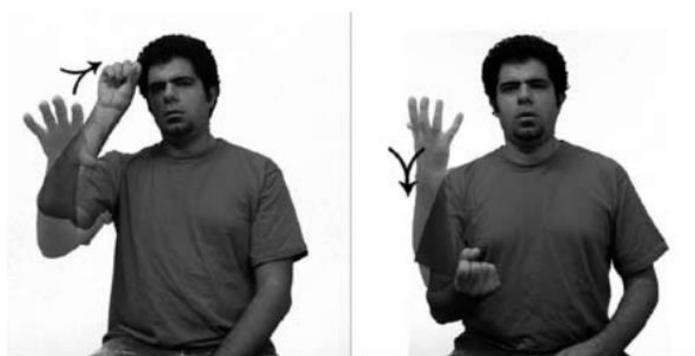
come” ou “ele/ela come”, e esta forma é sinalizada na boca do sinalizador. (Meir *et al.*, 2008, p. 89).

Nesse caso, o corpo, constituindo um dos componentes formacionais do sinal, não representa a 1ª pessoa. Ao contrário, quando o sinal que denota um evento é sinalizado em alguma parte do corpo, o corpo é interpretado como sendo associado às propriedades do argumento-sujeito.

O mapeamento icônico do sinal COMER aponta para a assimetria básica entre o corpo e evento, o argumento-sujeito. As mãos, ao contrário, possuem um grau maior de liberdade. As mãos possuem uma forma específica, em uma orientação específica e se movem de uma maneira específica e em uma direção específica. Consequentemente, as mãos podem representar muito mais aspectos dos componentes do significado do sinal (Meir *et al.*, 2008, p. 90).

Os eventos que envolvem sujeitos inanimados são articulados pelas mãos, geralmente no espaço à frente do sinalizador. Em ASL e ISL, o verbo COMER não pode remeter a referentes inanimados. A iconicidade do sinal, especialmente sua localização (a boca do sinalizador), limita os contextos possíveis e as extensões metafóricas do sinal (Meir, 2004). Semelhantemente, o sinal para ABSORVER, na ISL, sinalizado na têmpora (Figura 74a), pode apenas se referir a um sujeito que absorve informações. Quando o sinal é sinalizado em espaço neutro (Figura 74b), ele pode se referir a um sujeito inanimado, como uma esponja absorvendo água.

Figura 74 - Verbo ABSORVER em ISL



a) Animado (*absorver informação*) b) Inanimado (*absorver líquido*)

Fonte: Meir *et al.* (2008, p. 92)

Para Meir *et al.* (2008), os verbos de concordância codificam o papel sintático dos argumentos, assim como as características de pessoa e número, por meio da direção do movimento das mãos, bem como da posição das palmas das mãos. Nesse sentido, os verbos pertencentes a essa classe apresentam uma forma flexionada tal que o corpo é a 1ª pessoa (ao contrário dos verbos simples, em que o corpo é o sujeito, como exemplificado anteriormente). Além disso, as localizações no espaço de sinalização são associadas a referentes que não são de 1ª pessoa e as mãos, especialmente a direção do movimento e a orientação das mãos, codificam os papéis sintáticos e semânticos dos argumentos. Segundo os autores, o afastamento do evento do corpo oferece uma maior flexibilidade para a codificação do evento: a oposição corpo-espaço representa a categoria gramatical de pessoa (1ª pessoa *versus* não-1ª pessoa), enquanto o movimento e orientação das mãos podem codificar os papéis sintáticos dos argumentos (*op. cit.*, p. 94).

Por fim, com respeito aos verbos espaciais, os autores defendem que se trata de construções com classificadores, que possuem pontos iniciais e finais determinados por referentes espaciais, isto é, pela localização real ou designada na disposição espacial e não pelos argumentos sintáticos do sujeito ou do objeto.

Nos verbos espaciais, isto é, a classe verbal que denota movimento e posição no espaço, a direção do movimento codifica a posição dos argumentos locativos, o ponto de partida e o destino. A forma do movimento de trajetória que as mãos estão executando geralmente expressa a forma da trajetória que o objeto percorre no espaço (Meir *et al.*, 2008, p. 87).

Considerando o papel do corpo e os papéis das mãos nos diversos tipos de verbos em ASL e ISL, Meir *et al.* (2008) retomam a classificação dos verbos nessas línguas e apresentam uma análise alternativa dessas classes, conforme pode ser vislumbrando no Quadro 8.

Quadro 8 - Relação entre papel do corpo, papel das mãos e espaço em ASL e ISL

Classes verbais	Corpo	Mãos	Espaço
Verbos simples	Corresponde ao sujeito	Não codifica propriedades dos argumentos	-----
Verbos de concordância	1ª Pessoa	Codifica os papéis sintáticos e semânticos dos argumentos	Referentes a Não-1ª pessoa
Verbos espaciais	Ponto de referência espacial ou não envolvido	Codifica os papéis locativos dos argumentos	Localizações no espaço

Fonte: Meir *et al.* (2008, p. 95)

Essas conclusões estão baseadas no trabalho prévio de Meir (2002), segundo o qual o movimento direcional (DIR) marca o papel temático dos argumentos, marcando, no caso dos verbos espaciais, a relação entre o papel temático de fonte (ponto inicial) e alvo (ponto final). Já a orientação da mão seria responsável pela marcação de Caso dativo do argumento interno, o que explicaria o caso dos verbos reversos, definidos como uma parte dos verbos com concordância para os quais a direção do movimento é invertida, ou seja, o ponto inicial do movimento marca o argumento objeto e o ponto final do movimento marca o argumento sujeito (Strobel; Fernandes, 1998; Quadros; Karnopp, 2004), como no caso dos verbos BUSCAR e CHAMAR, na LSB – como se vê na Figura 76, esses verbos têm sua realização iniciando-se em posição distante do corpo do sinalizante, ocorrendo movimento proximal, na direção do corpo.

Figura 75 - Verbos com concordância reversa (BUSCAR e CHAMAR) em LSB

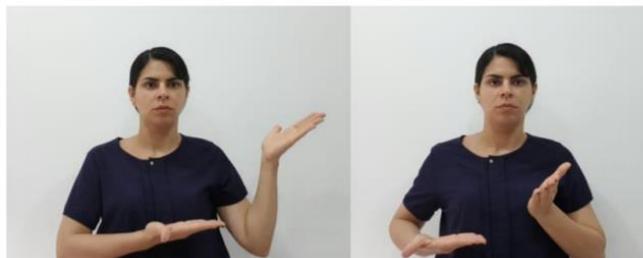


Fonte: Quadros; Karnopp (2004, p. 203)

Quadros e Quer (2008 *apud* Mesquita, 2019, p. 41) criticam essa proposta de uniformidade estrutural baseada na uniformidade do papel temático de Meir (2002), tendo em vista que o movimento da trajetória não é obrigatoriamente representado pela trajetória fonte-alvo, podendo estar baseada, também, no argumento Tema, como no caso do verbo PEGAR, cujo movimento parte do ponto de localização do Tema em direção ao argumento Alvo.

Alternativamente, Silva *et al.* (2022) desenvolvem uma proposta de análise para os verbos reversos, que possibilita avançar em uma explicação para esse problema. Os autores analisam o verbo CONVIDAR (Figura 76), que, a exemplo dos verbos BUSCAR e CHAMAR representados anteriormente apresentam a sinalização iniciando-se distante do corpo da sinalizante, marcando a posição do TEMA (a pessoa convidada), e movimento na direção do corpo, à altura do tronco.

Figura 76 - Verbo reverso (CONVIDAR) em LSB



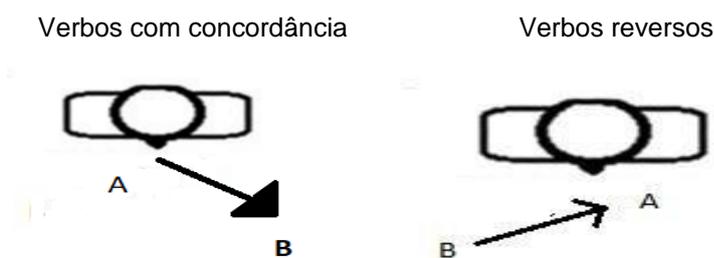
Fonte: Silva *et al.* (2022, p. 13)

Os autores assumem, como base para o desenvolvimento da proposta de análise dos verbos reversos, que a experiência de mundo e a maneira como a realidade é percebida e apreendida são representadas por meio das categorias linguísticas (Langacker, 1987).

Por meio dos diagramas apresentados na Figura 77, eles contrastam o movimento direcional realizado em verbos com concordância e verbos reversos. Segundo eles, o movimento direcional representa, iconicamente, o movimento do elemento deslocado no mundo. No primeiro diagrama, que representa um verbo de concordância como DAR (na sentença 1ps-DAR-3ps), o movimento se inicia próximo ao corpo, indicando a 1ª pessoa, e se dirige para o espaço neutro da 3ª pessoa (direção A → B). Já o segundo diagrama representa os verbos reversos como CONVIDAR (na sentença 1ps-CONVIDAR-3ps), em que é

também o sujeito de 1ª pessoa aquele que convida a 3ª pessoa, mas o movimento apresenta um comportamento invertido (direção B → A), se comparado com os verbos com concordância.

Figura 77 - Movimento direcional em verbos com concordância e verbos reversos



Fonte: Silva *et al.* (2022, p. 13)

Os autores observam, seguindo Lourenço e Duarte (2014), que não há mudança na ordem dos constituintes em sentenças com verbos de concordância ou sentenças com verbos reversos, ocorrendo, em ambos os casos, a ordem SVO. O objetivo delas no trabalho é explicar o que há de especial na concordância com verbos reversos em LSB, que justifique o aparente comportamento invertido do movimento direcional, sem alteração da ordem dos constituintes. A hipótese desenvolvida é a de que:

A comparação das duas classes de verbos aponta para o fato conceitual de que eles se distinguem quanto à direção do movimento de um objeto físico (ou abstrato) no mundo: enquanto DAR implica a transferência de um objeto de posse do argumento sujeito para o argumento dativo (o beneficiário), CONVIDAR implica o movimento do convidado (o argumento interno do predicado) para o ponto no espaço que representa o argumento sujeito. (Silva *et al.*, 2022, p. 14).

Os autores apresentam, em seu trabalho, a proposta de que, na língua portuguesa, as funções temáticas/gramaticais (sujeito/objeto) são cognitivamente mais proeminentes para efeitos da marcação de concordância morfossintática. Já na LSB, a propriedade cognitiva mais proeminente é o argumento deslocado (portanto, o Tema). Essa diferença conceitual é o que produz a diferença gramatical na direção do movimento dos verbos reversos. Segundo eles, a conceitualização do movimento nos predicados formados por

verbos com concordância e por verbos com concordância reversa em LSB reflete o fato de que os surdos organizam a experiência de comunicar-se por meio de uma língua de modalidade visual-espacial, sendo a iconicidade um elemento importante para o estudo da relação entre semântica lexical e sintaxe⁴.

Essa proposta vai ao encontro da descrição de Meir *et al.* (2008) para os verbos espaciais, segundo a qual o movimento das mãos geralmente expressa a trajetória do objeto deslocado no espaço. Esse tópico será retomado na descrição dos verbos que são o objeto desta tese.

3.4 Síntese do capítulo

Neste capítulo, foi apresentada a relação entre espaço de sinalização e expressão gramatical nas línguas de sinais, tomando como referência trabalhos desenvolvidos para a LSB, a LSC, a ASL e a ISL.

Também foi apresentada a proposta sobre mapeamentos icônicos dos componentes presentes na estrutura morfofonológica dos verbos na LSB, desenvolvida por Murta e Lourenço (2021), sendo a iconicidade tratada como uma relação analógica entre forma e significado, conforme proposto por Taub (2001).

Na última seção, foi abordada a proposta de Meir *et al.* (2008), que examinam o papel do corpo e das mãos nos diversos tipos de verbos em ASL e ISL e oferecem uma análise alternativa para a caracterização das classes de verbos, considerando que o corpo do sinalizante não é somente um local formal para a articulação dos sinais, mas pode estar associado a uma função específica ou a um significado em particular. Os autores argumentam que o movimento direcional e a orientação das mãos codificam os papéis sintático e semântico dos argumentos, de tal forma que, no caso dos verbos com concordância, o corpo representa a 1ª pessoa, enquanto, nos verbos simples, o corpo representa o sujeito. No caso dos verbos espaciais, os autores defendem que os pontos inicial e final do movimento são determinados por referentes espaciais e não pelos argumentos sintáticos do verbo.

⁴ Silva *et al.* (2022) não descartam a possibilidade de que, do ponto de vista estrutural, essa propriedade semântica sirva como motivação para a proposta de ergatividade desenvolvida por Lourenço e Duarte (2014). Entretanto, não aprofundam esse debate.

O capítulo se encerrou com a apresentação do trabalho de Silva *et al.* (2022) para os verbos reversos em LSB, que propõem que o movimento direcional, ao relacionar a posição do sujeito e do objeto sintáticos, marca iconicamente o argumento deslocado. Segundo essa proposta, a expressão sintática dos verbos reversos nas línguas de sinais reflete o fato de que os surdos organizam a experiência de comunicar-se por meio de uma língua de modalidade visual-espacial, sendo a iconicidade um elemento importante para o estudo da relação entre semântica lexical e sintaxe.

No próximo capítulo, os dados coletados para esta pesquisa serão descritos e analisados.

4 PROPOSTA DE ANÁLISE DOS PREDICADOS ESPACIAIS NA LÍNGUA DE SINAIS BRASILEIRA

Foram apresentadas, nos capítulos anteriores, as propriedades das classes dos verbos espaciais e dos verbos com concordância da Língua de Sinais Brasileira, com atenção especial para a propriedade do movimento direcional, que evidencia as marcas morfológicas nos pontos de localização. Esse movimento, executado no espaço de sinalização, caracteriza esses tipos de predicados na LSB.

Neste capítulo, apresentamos a análise dos verbos espaciais, em comparação com os verbos de concordância. O capítulo apresenta cinco seções, sendo que a primeira (seção 4.1) aborda a metodologia de constituição do *corpus* e apresenta as categorias de análise; na seção 4.2, é feita a descrição dos dados; e na seção 4.3, desenvolvemos uma proposta de análise para o tema desta tese. Por fim, na seção 4.4, apresentamos a síntese do capítulo.

4.1 Metodologia de constituição do corpus e categorias de análise

Este trabalho realiza uma pesquisa descritiva e qualitativa, cujo objetivo é descrever a propriedade do movimento direcional com foco nos verbos espaciais, em comparação com os verbos de concordância na LSB. Para realizar a pesquisa, investigamos as bases teóricas que fundamentaram o estudo. Os trabalhos foram apresentados nos capítulos anteriores:

a) Ferreira-Brito (1995 [2010]), sobre o parâmetro de movimento na LSB; Padden (1988) e Quadros (1999), Quadros e Karnopp (2004) e Quadros e Quer (2010), sobre a classificação dos verbos na Língua de Sinais Americana e na Língua de Sinais Brasileira;

b) Ferreira-Brito ([1995] 2010), Quadros e Karnopp (2004) e Faria-Nascimento (2009), Barberá (2012) e Lillo-Martin e Meier (2011), sobre a sintaxe espacial da Língua de Sinais Brasileira, da Língua de Sinais Catalã e da Língua de Sinais Americana, respectivamente;

c) Taub (2001), sobre o modelo de construção analógica da iconicidade linguística; Lourenço (2018b) e Murta e Lourenço (2021); sobre os mapeamentos icônicos presentes na estrutura morfofonológica interna dos verbos em LSB; Meir *et al.* (2008), sobre o papel do corpo e das mãos do sinalizador na reanálise das classes

de verbos das línguas de sinais americana e israelense; Silva *et al.* (2022), sobre a análise dos verbos reversos em LSB.

Visando continuar a descrição e a análise dos verbos que constituem o objeto deste estudo, constituímos um *corpus* de dados da LSB próprio para esta pesquisa. Em primeiro lugar, foram elaboradas frases em língua portuguesa para possibilitar a eliciação de dados da LSB. Os dados foram separados por subclasses de verbos de movimento, conforme a classificação proposta por Levin (1993), segundo as propriedades semânticas de trajetória e transferência – noções utilizadas por Quadros e Quer (2010) para propor uma análise do movimento direcional que unifica as classes de verbos espaciais e verbos com concordância. As subclasses definidas por Levin (1993) e os verbos que compõem as sentenças produzidas em língua portuguesa estão expressas no quadro a seguir:

Quadro 9 - Subclasses de verbos de movimento que constituem o corpus

SUBCLASSE	ESPECIFICAÇÃO	VERBOS REPRESENTATIVOS
Verbos de movimento inerente	Distinções quanto à expressão do alvo, fonte ou trajetória	ir, vir, voltar, chegar, sair, entrar
Verbos de movimento causado	Movimento desacompanhado de um agente; separação no tempo e no espaço com transferência	enviar, transferir
	Movimento contínuo, acompanhado de agente, em direção dêitica específica e modo de movimento não especificado	levar, trazer
	Movimento acompanhado de agente, sem especificação da direção do movimento e modo do movimento especificado	empurrar, puxar, carregar, arrastar
Verbos de movimento balístico	Movimento causado instantaneamente	jogar, chutar

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Para cada um dos verbos que estão representados no quadro acima, foram produzidas frases em língua portuguesa em que a pessoa gramatical do sujeito (interpretada com a fonte do movimento, ou seja, o ponto inicial do deslocamento da entidade movida) e a pessoa gramatical do complemento (interpretada como o alvo do movimento, ou seja, o ponto final do deslocamento da entidade movida) alternam entre a 1^a, a 2^a e a 3^a pessoa, conforme ilustrado na série de sentenças a seguir:

- (a) Eu joguei a bola para Maria.
- (b) Eu joguei a bola para você.
- (c) Você jogou a bola para mim.
- (d) Você jogou a bola para Maria.
- (e) Maria jogou a bola para mim.
- (f) Maria jogou a bola para você.

O objetivo dessa série de sentenças produzidas para cada verbo do Quadro 11 é identificar em que medida a localização da pessoa gramatical dos argumentos do verbo envolvidos diretamente nos pontos inicial e final do movimento influencia a sinalização das sentenças em LSB, de modo a confirmar (ou não) a proposta de Meir *et al.* (2008) sobre o papel do corpo e das mãos nessas sentenças e a análise de Quadros e Quer (2010) sobre a unificação das classes de verbos espaciais e verbos com concordância.

Feita a lista de sentenças de língua portuguesa, o segundo passo foi a eliciação das sentenças em LSB, pela autora, que é surda, sinalizante da LSB. A sinalização de cada uma das sentenças em LSB foi filmada e gravada em um QR-Code, para facilitar a visualização da sinalização completa das sentenças pelos leitores. O conjunto completo dos dados com o respectivo QR-Code se encontra no Apêndice desta tese.

O terceiro passo do trabalho foi a edição dos vídeos para apresentação neste capítulo descritivo. A edição foi feita para cada sinal que constitui os itens lexicais da frase, contribuindo para a identificação e visibilidade das pessoas gramaticais e dos pontos iniciais e finais do movimento que compõem o sinal dos verbos objetos desta pesquisa. Desse modo, a apresentação dos dados neste capítulo ocorre conforme o Quadro 13, em que aparecem: a) o QR-code que leva o leitor à sinalização completa da frase em LSB, para melhor visualização da estrutura, principalmente do movimento do verbo; b) a sentença eliciada em língua portuguesa; c) a sentença em LSB com glosa, na qual se encontram os sinais em que ocorre a localização dos argumentos do verbo e o sinal verbal, em duas ou três imagens destacadas em um retângulo de linhas vermelhas, que refletem, minimamente, o ponto inicial e o ponto final do movimento e, eventualmente, a trajetória do objeto deslocado.

Para a glosa das sentenças em LSB, foi utilizada a seguinte notação: IX para apontação; DIR para movimento direcional; POSS para o possessivo que marca o argumento dativo.

Quadro 10 - Exemplo de apresentação do *corpus* neste trabalho


a) Qr-Code: 
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu joguei a bola para Maria.
c) Transcrição em LSB: BOLA IX _{1s} JOGAR.DIR M-A-R-I-A
BOLA IX_{1s} JOGAR.DIR M-A-R-I-A

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Uma vez constituído o *corpus* para a pesquisa, foram definidas as categorias de análise dos predicados formados por verbos espaciais, com base no quadro teórico apresentado nos capítulos precedentes desta tese, quais sejam:

- a) A oposição entre o corpo e o espaço de sinalização como representação da distinção gramatical entre 1ª pessoa e não-1ª pessoa (Meir *et al.* 2008);
- b) A concepção do movimento direcional como evidência de uma sintaxe espacial que representa iconicamente a noção de trajetória, decorrente da relação que se estabelece entre os pontos de localização dos argumentos em uma predicação verbal;
- c) A hipótese de que o objeto deslocado se apresenta cognitivamente como mais proeminente para a definição da concordância na LSB.

A descrição e a análise dos dados, apresentadas nas próximas seções, buscam oferecer elementos para concluir algo sobre as propriedades do movimento direcional encontrado nos verbos espaciais, em comparação com os verbos com concordância.

4.2. Descrição dos dados eliciados

Nesta seção, apresentamos a descrição dos dados dos verbos espaciais em LSB, segundo a classificação proposta por Levin (1993), descrita anteriormente. A descrição é feita separadamente para cada subclasse semântica de verbos, tomando-se um dos itens verbais como representante da respectiva subclasse.

Para os fins deste trabalho, a descrição se concentra nas características do sinal verbal, focando nos aspectos relacionados ao movimento direcional e à orientação de mão, relativos a esse sinal. Com isso, pretendemos observar os aspectos relevantes abordados por Meir (2002) com relação às propriedades morfossintáticas desses dois parâmetros fonológicos, quais sejam, a marcação dos papéis temáticos e a marcação da função sintática de argumento interno, respectivamente.

Embora reconheçamos, seguindo a literatura, que a marcação de concordância no verbo nas línguas de sinais tenha correlação com outras características morfossintáticas das sentenças em LSB, como a flexibilidade na ordem dos constituintes e a possibilidade de haver argumentos nulos, nas descrições dos dados a seguir, os aspectos relativos à ordem não são comentados, porque não afetam diretamente o objeto de estudo desta pesquisa – a anteposição de constituintes tem, sobretudo, o efeito de identificar, no espaço de sinalização, um referente.¹ Quanto aos argumentos nulos, as descrições feitas nas próximas seções focam apenas a possibilidade dessa ocorrência com os argumentos de 1ª pessoa do singular, dada a hipótese de Meir *et al.* (2008) de que, no caso dos verbos com concordância, o corpo representa a 1ª pessoa.

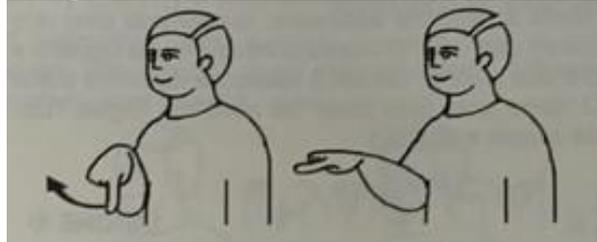
¹ Apesar de não detalharmos as questões de ordem nas descrições dos dados desta seção, cabe ressaltar que, aparentemente, a ordem com topicalização do argumento interno direto em sentença como CAIXA EU ENVIAR BANCO ou CORDA EU PUXAR é preferida à ordem SVO. Essa preferência pode estar relacionada ao fato de que, nesses casos, o objeto deslocado é distinto do argumento sujeito, ainda que o movimento denotado pelo verbo possa ser acompanhado do agente, revelando, como apontam Silva *et al.* (2022), a proeminência cognitiva do argumento deslocado em relação aos demais constituintes. Entretanto, observamos que a topicalização desse argumento interno ocorre com predominância nas sentenças em que o segundo argumento interno recebe papel temático de locativo; já nas sentenças com argumento dativo, a ordem realizada nas sentenças eliciadas foi SVO (EU ENVIAR CAIXA PARA-VOCÊ), havendo um marcador morfossintático de dativo (o sinal que representa a preposição PARA). Essas correlações serão abordadas em trabalhos futuros, visto que, no que se refere à eliciação realizada neste trabalho, não foi possível testar a regularidade dessas correlações, pois, em todos os casos, a sinalizante reportou serem as ordens SVO e OSV variáveis, cabendo, portanto, o aprofundamento dos estudos para a identificação dos condicionamentos morfossintáticos para a mudança de ordem na LSB.

4.2.1. Verbos de movimento inerente

Fazem parte da subclasse de movimento inerente os verbos *ir, vir, voltar, chegar, sair, entrar*. Considerando os resultados que obtivemos na pesquisa, em termos do comportamento morfossintático desses verbos, vamos separar a descrição e a análise dessa subclasse em dois grupos: o grupo dos verbos *ir, vir, voltar*, descrito com base no verbo IR, e o grupo dos verbos *chegar, sair, entrar*, descrito com base no verbo CHEGAR.

O verbo IR é representado pelo sinal que consta na Figura 78 e seu comportamento morfossintático está apresentado nos Quadros 11, 12 e 13.

Figura 78 - Sinal do verbo IR em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael; Temoteo; Martins (2017, p.1562)

Quadro 11 - Verbo IR com sujeito de 1ª pessoa


a) Qr-Code: 
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu fui para a escola.
c) Transcrição em LSB: IX-1s IR.DIR ESCOLA.

IX-1s IR.DIR ESCOLA

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Quadro 13 - Verbo IR com sujeito de 3ª pessoa

		
a) Qr-Code: SCAN ME		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria foi para a escola.		
c) Transcrição em LSB: M-A-R-I-A IR.DIR ESCOLA.		
		
M-A-R-I-A	IR.DIR	ESCOLA

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 13 apresenta o nome M-A-R-I-A, em datilologia, que representa o sujeito de 3ª pessoa do singular. A sinalização do nome localiza a 3ª pessoa no espaço neutro em frente ao corpo do sinalizante. O próximo sinal é o do verbo IR, que tem como ponto inicial esse espaço neutro em frente ao corpo, do mesmo modo que na frase do Quadro 12, e apresenta movimento em direção ao local do espaço neutro em que se apresenta, na sequência, o sinal ESCOLA, como referente do argumento locativo. Como podemos notar, a sinalização do verbo IR na 3ª pessoa é semelhante à sinalização desse verbo na 2ª pessoa, não apresentando mudança de direção do corpo ou do olhar. O sinal para MARIA é obrigatório, de forma que a 3ª pessoa não pode ser um sujeito nulo.

Com relação ao verbo IR, concluímos, com base na descrição dos Quadros 11 a 13, que:

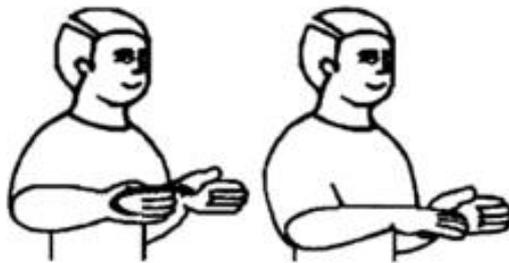
- O sinal verbal é ancorado no corpo quando em referência à 1ª pessoa – o corpo representando o ponto inicial do movimento direcional do verbo, sendo relevante ressaltar a orientação da mão na direção do corpo do sinalizante nesse momento da articulação do sinal verbal, possibilitando a ocorrência de sujeito nulo;
- O sinal verbal tem como ponto inicial do movimento direcional o espaço neutro em frente ao corpo do sinalizante na 2ª e na 3ª pessoas, com a orientação da mão para fora do corpo, sendo o movimento executado na direção de um outro

ponto no espaço neutro, em que se apresenta, na sequência, o argumento locativo, ESCOLA;

- Não foram registradas mudanças na direção do corpo e do olhar.

Passamos agora à descrição do grupo dos verbos *chegar*, *sair*, *entrar*, tomando como referência o verbo CHEGAR, apresentado na Figura 79, e seu comportamento morfossintático exposto nos Quadros 14, 15 e 16.

Figura 79 - Sinal do verbo CHEGAR em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael; Mauricio (2009, p. 572)

Quadro 14 - Verbo CHEGAR com sujeito de 1ª pessoa

		
a) Qr-Code:  SCAN ME		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu cheguei à escola.		
c) Transcrição em LSB: ESCOLA IX-1s CHEGAR.DIR.		
 ESCOLA	 IX-1s	 CHEGAR.DIR

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 14 apresenta o sinal ESCOLA no espaço neutro, identificado, também, pela direção do olhar, estabelecendo o ponto de referência. O próximo sinal é a apontação do sujeito de 1ª pessoa, representado pelo toque no corpo. Por último, é realizado o sinal do verbo CHEGAR, situado no espaço neutro, característico com

movimentos do tipo retilíneo, iniciando-se com a mão direita que se move até tocar na mão esquerda, que representa o ponto final do movimento. Na apresentação desse sinal, não há mudança de direção do corpo nem do olhar e, embora o sinal do verbo não esteja ancorado no corpo (diferentemente do sinal para o verbo IR), percebemos que a palma da mão ligeiramente voltada para o corpo, o que possibilita a ocorrência de sujeito nulo.

Quadro 15 - Verbo CHEGAR com sujeito de 2ª pessoa

		
a) Qr-Code: 		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você chegou à escola.		
c) Transcrição em LSB: ESCOLA IX-2s CHEGAR.DIR.		
 ESCOLA	 IX-2s	 CHEGAR.DIR

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 15 apresenta, inicialmente, o sinal ESCOLA, realizado no espaço neutro e com o olhar direcionado para o referente. Na sequência, ocorre o sujeito de 2ª pessoa, representado pela apontação do dedo para fora do espaço neutro e em frente ao corpo. Por fim, é realizado, no espaço neutro, o sinal CHEGAR, em movimento retilíneo, com CM e direção do movimento idênticas à do verbo em 1ª pessoa, conforme o Quadro 14. Por essa razão, não é possível realizar a sentença com sujeito nulo.

Quadro 16 - Verbo CHEGAR com sujeito de 3ª pessoa

 a) Qr-Code: 		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria chegou à escola.		
c) Transcrição em LSB: ESCOLA MA-R-I-A CHEGAR.DIR.		
 ESCOLA	 M-A-R-I-A	 CHEGAR.DIR

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 16 ilustra a frase composta pelo sinal ESCOLA, no espaço neutro e olhar direcionado para o referente, tendo como sinal subsequente M-A-R-I-A, representado pelo sinal da letra M, localizada no espaço neutro e em frente ao corpo, que tem a função de sujeito na 3ª pessoa, seguido do sinal do verbo CHEGAR, realizado no espaço neutro e com movimento do tipo retilíneo, na mesma configuração das frases com sujeitos de 1ª e 2ª pessoa, e sem modificação de direção do corpo e do olhar, que permanece voltado para o espaço neutro.

Com relação ao verbo CHEGAR, concluímos, com base na descrição dos Quadros 14 a 16, que:

- O sinal não está ancorado ao corpo quando se refere à 1ª pessoa, mas, com sujeito de 1ª pessoa, a palma da mão em movimento se volta para o corpo do sinalizante, possibilitando a ocorrência do sujeito nulo;
- O sinal do verbo é produzido no espaço neutro, em frente ao corpo do sinalizante, não apresentando mudança na direção do corpo nem do olhar, mas observa-se que a mão não-dominante permanece fixa no espaço neutro, remetendo ao ponto final do movimento direcional².

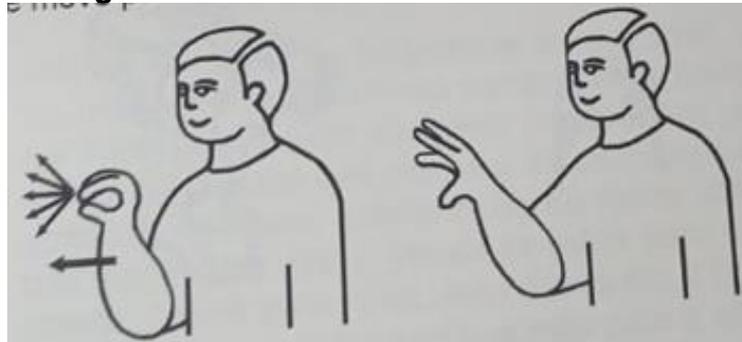
² Um aspecto relevante a ser observado diz respeito à ocorrência da mão não-dominante fixa em verbos como chegar, em que a telicidade é determinada pelo ponto final em que a mão que se movimento toca a mão fixa. A relação entre (a)telicidade e verbos de movimento é um assunto a ser desenvolvido em trabalhos futuros.

4.2.2 Verbos de movimento causado desacompanhado de agente

A subclasse dos verbos de movimento causado desacompanhado de agente é representada pelos itens *enviar* e *transferir*. Esses verbos se distinguem semanticamente dos anteriores pelo fato de que, nos verbos de movimento inerente, é o próprio argumento sujeito que se desloca em direção a uma localização alvo, enquanto, nos verbos de movimento causado, um objeto, representado pelo argumento interno e, portanto, distinto da pessoa do sujeito, se desloca em direção a um local ou a outra pessoa, caracterizando-se, em última análise, nesse segundo caso, uma transferência de posse.

Escolhemos fazer a descrição do comportamento dessa subclasse com base no verbo ENVIAR, representado na Figura 80, cujo comportamento morfossintático está descrito nos Quadros 17, 18 e 19, para predicados que têm um argumento estritamente locativo, e nos Quadros 20 a 24, para predicados que apresentam a alteração de pessoa não apenas na posição de sujeito, mas também na de complemento indireto, configurando um argumento dativo.

Figura 80 - Sinal do verbo ENVIAR em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael; Temoteo; Martins (2017, p. 1107)

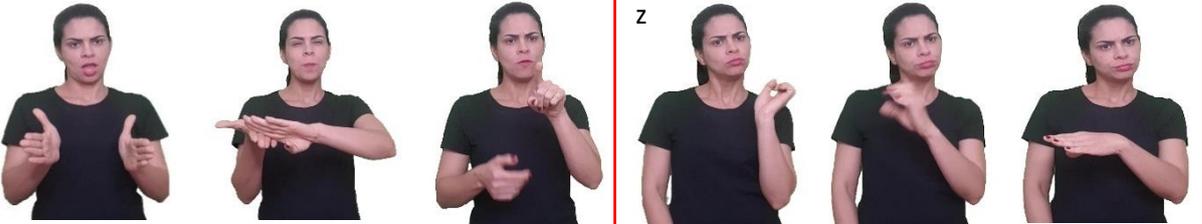
Quadro 17 - Verbo ENVIAR com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno locativo

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu enviei a caixa ao banco.			
c) Transcrição em LSB: CAIXA IX-1s ENVIAR.DIR BANCO.			
 CAIXA	 IX-1s	 ENVIAR.DIR	 BANCO

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 17 apresenta, de início, o sinal CAIXA, que é o objeto deslocado, sinalizado no espaço neutro e em frente ao corpo. O próximo sinal é a apontação de 1ª pessoa, representando o sujeito no corpo do sinalizante. Essa apontação é optativa, sendo possível a ocorrência do sujeito nulo, pois o sinal verbal toma esse ponto como o início do movimento direcional. O próximo sinal é do verbo ENVIAR, apresentado por meio do movimento semicircular iniciado próximo ao corpo, na altura do ombro, com a orientação da mão voltada para a região interna do corpo, até o espaço neutro, em frente ao corpo. O último sinal é o de BANCO, realizado no espaço neutro, em frente ao corpo. Não há mudança na direção do olhar e do corpo.

Quadro 18 - Verbo ENVIAR com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno locativo

 a) Qr-Code: 
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você enviou a caixa ao banco.
c) Transcrição em LSB: CAIXA BANCO IX-2s ENVIAR.DIR.

CAIXA BANCO IX-2s ENVIAR.DIR

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 18 apresenta o sinal CAIXA (objeto deslocado), situado no espaço neutro e em frente ao corpo, seguido do sinal que representa o argumento locativo, BANCO, da apontação do sujeito de 2ª pessoa, e do sinal do verbo ENVIAR, com orientação da palma da mão voltada para a região externa do corpo. A diferença crucial em relação ao dado no Quadro 17 está na direção do movimento do verbo, que se dá diagonalmente, da direita e próximo do corpo do sinalizante, mas não ancorado no corpo, para a esquerda, no espaço neutro de sinalização, tomando a localização do sinal BANCO como ponto referente. A frase não apresenta mudança de direção do corpo e expressa o olhar um pouco fechado, fixado na sinalização de sinal BANCO, correspondendo a uma marca no ponto desse referente – não há mudança, entretanto, na direção do olhar.

Quadro 19 - Verbo ENVIAR com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno locativo

			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria enviou uma caixa ao banco.			
c) Transcrição em LSB: M-A-R-I-A ENVIAR. <i>DIR</i> CAIXA BANCO.			
 M-A-R-I-A	 ENVIAR. <i>DIR</i>	 CAIXA	 BANCO

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 19 apresenta o sujeito em 3ª pessoa, M-A-R-I-A, seguido do sinal do verbo ENVIAR, por meio do movimento que se inicia próximo do ombro, mas não ancorado ao corpo, em direção ao espaço neutro. Depois ocorre o sinal CAIXA, no espaço neutro em frente ao corpo, seguido do sinal para o argumento locativo BANCO, correspondendo ao ponto final do movimento do verbo ENVIAR.

Com relação ao verbo ENVIAR em construções com argumento locativo, concluímos, com base na descrição dos Quadros 17 a 19, que:

- O sinal verbal somente apresenta ancoragem no corpo quando em referência à 1ª pessoa, possibilitando, de forma optativa, o sujeito nulo;
- O sinal verbal, realizado sempre em direção ao espaço neutro, em frente ao corpo do sinalizante, não apresenta mudança na direção do corpo e do olhar.

Os Quadros 20 a 25 apresentam sentenças com o verbo ENVIAR em que a alteração de pessoa ocorre não apenas na posição de sujeito, mas também na de complemento indireto (argumento dativo), estabelecendo uma interpretação de transferência de posse do argumento deslocado.

Quadro 20 - Verbo ENVIAR com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu enviei uma caixa para Maria.			
c) Transcrição em LSB: CAIXA IX-1s ENVIAR.DIR M-A-R-I-A.			
 <p>CAIXA</p>	 <p>IX-1s</p>	 <p>ENVIAR.DIR</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O quadro 20 apresenta, de início, o sinal CAIXA, que é o objeto deslocado, sinalizado no espaço neutro e em frente ao corpo. O próximo sinal é a apontação de 1ª pessoa, representando o sujeito no corpo do sinalizante. Essa apontação é optativa, sendo possível a ocorrência do sujeito nulo, pois o sinal verbal toma esse ponto como o início do movimento direcional. O próximo sinal é do verbo ENVIAR, apresentado por meio do movimento semicircular que é iniciado próximo ao corpo, na altura do ombro, até o espaço neutro, em frente ao corpo. A frase se encerra com o sinal M-A-R-I-A, representando o complemento indireto de 3ª pessoa, que é o ponto referente do final do movimento do verbo.

Quadro 21 - Verbo ENVIAR com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 2ª pessoa

		
<p>a) Qr-Code:  SCAN ME</p>		
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu enviei uma caixa para você.</p>		
<p>c) Transcrição em LSB: CAIXA _{1s}-ENVIAR.DIR POSS_{2s}.</p>		
 <p>CAIXA</p>	 <p>_{1s}-ENVIAR.DIR</p>	 <p>POSS_{2s}</p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 21 apresenta o sinal CAIXA, objeto deslocado, no espaço neutro e em frente ao corpo. Em seguida, o verbo ENVIAR, apresentado por meio do movimento semicircular iniciado próximo ao corpo, na altura do ombro, até o espaço neutro em frente ao corpo, sendo o sujeito de 1ª pessoa nulo, como já foi registrado na figura anterior. No final da frase, é realizado o sinal POSS_{2s}, a 2ª pessoa do singular acompanhada do possessivo, localizado no espaço neutro, em frente ao corpo. Não ocorre mudança de direção do corpo e o olhar é direcionado à 2ª pessoa. O sinal POSS_{2s} é obrigatório nesse contexto, porque representa o ponto final do deslocamento da caixa, ou seja, representa o alvo do movimento.

Quadro 22 - Verbo ENVIAR com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa

a) Qr-Code:			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você enviou uma caixa para mim.			
c) Transcrição em LSB: CAIXA IX-2s ENVIAR.DIR POSS1s.			
 CAIXA	 IX-2s	 ENVIAR.DIR	 POSS1s

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 22 apresenta a mesma estrutura da frase no Quadro 20 invertendo-se a função sintática da 1ª pessoa do singular, que passa a ser o complemento indireto (alvo), com a da 2ª pessoa do singular, que passa a ser o sujeito (ou seja, o ponto inicial do movimento do objeto deslocado). O sujeito de 2ª pessoa é representado com a apontação para fora, ou seja, no espaço neutro e em frente ao corpo. Na sequência, é realizado o sinal do verbo ENVIAR, com o movimento iniciado na frente do corpo, mesma localização do referente de 2ª pessoa, na direção do corpo do sinalizante, que representa a 1ª pessoa, ou seja, o alvo do movimento. Observamos que a orientação da mão no ponto inicial do movimento está voltada para a região externa do corpo e se orienta para a região interna quando a mão se aproxima do corpo. Em seguida é realizado o sinal POSS_{1s}, com a mão aberta posicionada no corpo do sinalizante. Esse sinal é optativo, pois o ponto final do movimento já está ancorado no corpo, e a frase não apresenta mudança de direção do corpo nem do olhar.

Quadro 23 - Verbo ENVIAR com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa

a) Qr-Code:			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você enviou uma caixa para Maria.			
c) Transcrição em LSB: CAIXA IX-2s ENVIAR.DIR M-A-R-I-A.			
 <p>CAIXA</p>	 <p>IX-2s</p>	 <p>ENVIAR.DIR</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 23 tem a mesma estrutura do Quadro 22, mas com o complemento indireto de 3ª pessoa (M-A-R-I-A). A diferença está na direção do movimento do verbo, que se dá diagonalmente, da direita e próximo do corpo do sinalizante para a esquerda e distante do corpo, no espaço neutro de sinalização, tomando como ponto inicial a localização da 2ª pessoa sujeito, representada pela apontação, e o ponto final do movimento, a localização da 3ª pessoa, representada na sequência pelo sinal M-A-R-I-A. A orientação da palma da mão se mantém voltada para a região externa do corpo. A frase não apresenta mudança de direção do corpo nem do olhar.

Quadro 24 - Verbo ENVIAR com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa

a) Qr-Code:			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria enviou uma caixa para mim.			
c) Transcrição em LSB: CAIXA M-A-R-I-A ENVIAR. <i>DIR</i> POSS _{1s} .			
 CAIXA	 M-A-R-I-A	 ENVIAR. <i>DIR</i>	 POSS _{1s}

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

No Quadro 24, a 3ª pessoa do singular, o sinal M-A-R-I-A, localizado no espaço neutro, é o sujeito, sendo o complemento indireto (alvo do movimento) a 1ª pessoa do singular. Nesse caso, o sinal do verbo ENVIAR apresenta movimento iniciado na frente do corpo, mesmo lugar do referente M-A-R-I-A, com a orientação da palma da mão voltada para a região externa do corpo, tendo como ponto final o corpo do sinalizante, alterando a orientação da palma da mão para a região interna do corpo. Não há mudança de direção do corpo nem do olhar. No final da frase é apresentado o sinal PARA-MIM, ancorado no corpo, podendo esse sinal ser omitido, pelas razões já explicitadas anteriormente.

Quadro 25 - Verbo ENVIAR com sujeito de 3ª pessoa e complemento indireto de 2ª pessoa

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria enviou uma caixa para você.			
c) Transcrição em LSB: CAIXA M-A-R-I-A ENVIAR.DIR POSS _{2s} .			
 CAIXA	 M-A-R-I-A	 ENVIAR.DIR	 POSS _{2s}

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 25 apresenta o sinal CAIXA, seguido do sujeito de 3ª pessoa, M-A-R-I-A, localizado no espaço neutro em frente ao corpo, com o complemento indireto (alvo) de 2ª pessoa, representado pelo sinal PARA-VOCÊ, de realização obrigatória no final da frase. O sinal do verbo ENVIAR é expresso por meio do movimento iniciado próximo do corpo, mas não ancorado, na altura do ombro, em direção ao espaço neutro, no ponto de localização da 2ª pessoa.

Com relação ao verbo ENVIAR, nos casos em que o complemento indireto representando o alvo do movimento (argumento interno dativo) apresenta alteração de pessoa, concluímos, com base na descrição dos quadros 20 a 25, que:

- O sinal verbal somente se apresenta ancorado ao corpo quando em referência à 1ª pessoa, permitindo, por esse motivo, a ocorrência de sujeito nulo;
- O sinal verbal é realizado no espaço neutro, em frente ao corpo do sinalizante, na 2ª e na 3ª pessoa, não apresentando mudanças na direção do corpo e do olhar;
- A orientação da palma da mão se volta para o corpo do sinalizante quando o argumento interno dativo (ou seja, o alvo do movimento) é de 1ª pessoa, podendo o sinal PARA-MIM ser omitido em razão de o ponto final do movimento estar ancorado no corpo.

4.2.3 Verbos de movimento causado contínuo acompanhado de agente

A subclasse dos verbos de movimento causado contínuo acompanhado de agente é representada pelos itens *levar* e *trazer*. Esses verbos se caracterizam semanticamente pelo fato de o argumento deslocado se mover junto com o argumento sujeito, que também se desloca em direção a um alvo.

Escolhemos fazer a descrição do comportamento dessa subclasse com base no verbo TRAZER, representado na Figura 81, que tem o seu comportamento morfossintático descrito nos Quadros 26 a 28, para os predicados com argumentos locativos, e nos Quadros 29 a 34, para os predicados com argumento dativo, do mesmo modo que nos verbos de movimento causado desacompanhado de agente.

Figura 81 - Sinal do verbo TRAZER em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael; Temoteo; Martins (2017, p. 2749)

Quadro 26 - Verbo TRAZER com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno locativo

			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu trouxe um livro para casa.			
c) Transcrição em LSB: LIVRO IX-1s TRAZER.DIR CASA.			
 LIVRO	 IX-1s	 TRAZER.DIR	 CASA

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 26 inicia com o sinal LIVRO, que é o objeto deslocado, no espaço neutro e em frente ao corpo (o levantamento das sobrancelhas e o olho aberto indicam

que se trata de uma posição de tópico). Na sequência, é realizado o sujeito de 1ª pessoa do singular, representado pela apontação com o toque no corpo do sinalizante. O próximo sinal é o do verbo TRAZER, representado com a palma da mão esquerda voltada para cima e ponto inicial no espaço neutro em frente ao corpo, na altura do ombro, realizando movimento semicircular para baixo, com ponto final do movimento no espaço neutro, na altura da cintura, não apresentando mudança de direção do corpo e nem no olhar. A ocorrência de sujeito nulo é agramatical, justamente porque o sinal verbal não é ancorado no corpo (ou seja, o corpo não serve para distinguir a 1ª pessoa das demais). No final da frase, é produzido, no espaço neutro e em frente ao corpo, o sinal CASA, que é o argumento locativo.

Quadro 27 - Verbo TRAZER com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno locativo

a) Qr-Code:			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você trouxe um livro para casa.			
c) Transcrição em LSB: LIVRO IX-2s TRAZER.DIR CASA.			
 LIVRO	 IX-2s	 TRAZER.DIR	 CASA

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 27 apresenta a mesma estrutura que a sentença do Quadro 26, apenas alterando a apontação de 1ª pessoa para a 2ª pessoa, no espaço neutro e em frente ao corpo, não sendo admitido o sujeito nulo. O sinal do verbo TRAZER também é o mesmo, não havendo mudança na direção do corpo nem do olhar.

Quadro 28 - Verbo TRAZER com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno locativo

			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria trouxe um livro para casa.			
c) Transcrição em LSB: LIVRO M-A-R-I-A TRAZER.DIR CASA.			
			
LIVRO	M-A-R-I-A	TRAZER.DIR	CASA

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

A sentença no Quadro 28 tem a mesma estrutura que as anteriores, com o verbo TRAZER e argumento locativo, sendo que o sinal M-A-R-I-A representa o sujeito de 3ª pessoa, localizado no espaço neutro em frente ao corpo, e o sinal verbal mantém-se o mesmo, sem alteração na direção do olhar ou do corpo.

Com relação ao verbo TRAZER, em predicados com argumento locativo, concluímos, com base na descrição dos Quadros 26 a 28, que:

- O sinal verbal não está ancorado no corpo, não sendo possível o uso do sujeito nulo da 1ª pessoa;
- O sinal do verbo é feito no espaço neutro, não sendo alterada a direção do corpo nem do olhar em relação ao argumento locativo em nenhuma das pessoas do discurso.

As frases dos Quadros 29 a 34 apresentam o verbo TRAZER nos predicados com complemento indireto que tem como referência uma pessoa do discurso (argumento interno dativo).

Quadro 29 - Verbo TRAZER com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa

a) Qr-Code:				
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu trouxe um presente para a Maria.				
c) Transcrição em LSB: IX-1s TRAZER.DIR PRESENTE PARA M-A-R-I-A.				
 <p>IX-1s</p>	 <p>TRAZER.DIR</p>	 <p>PRESENTE</p>	 <p>POSS</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 29 apresenta o sujeito de 1ª pessoa do singular, representado pela apontação com o toque no corpo do sinalizante, seguido do sinal do verbo TRAZER, representado com a palma da mão esquerda voltada para cima e ponto inicial no espaço neutro em frente ao corpo, na altura do ombro, realizando movimento semicircular para baixo, com ponto final do movimento no espaço neutro, na altura da cintura, não apresentando mudança de direção do corpo nem do olhar. A ocorrência de sujeito nulo é agramatical, justamente porque o sinal verbal não é ancorado no corpo (ou seja, o corpo não serve para distinguir a 1ª pessoa das demais). Na sequência, é realizado o sinal PRESENTE, argumento deslocado, no espaço neutro e em frente ao corpo. Depois, o sinal PARA, seguido de M-A-R-I-A (M), argumento de 3ª pessoa, realizado espaço neutro e em frente ao corpo.

Quadro 30 - Verbo TRAZER com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 2ª pessoa

 a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu trouxe um presente para você.			
c) Transcrição em LSB: IX-1s TRAZER.DIR PRESENTE POSS2s.			
 IX-1s	 TRAZER.DIR	 PRESENTE	 POSS2s

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 30 apresenta as mesmas características que o Quadro 29, apenas alterando o último argumento para a 2ª pessoa, POSS_{2s}, em lugar da 3ª pessoa. A representação mostra que não há mudança de direção do movimento e do olhar.

Quadro 31 - Verbo TRAZER com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa

 a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você trouxe um presente para mim.			
c) Transcrição em LSB: IX-2s TRAZER.DIR PRESENTE POSS1s.			
 IX-2s	 TRAZER.DIR	 PRESENTE	 POSS1s

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

No Quadro 31, o sujeito de 2ª pessoa é representado pela apontação para fora, ou seja, no espaço neutro e em frente ao corpo. O sinal do verbo TRAZER, representado com a palma da mão esquerda voltada para cima e em frente ao corpo, com movimento para baixo, não apresenta mudança de direção do corpo nem do olhar. Na sequência, é realizado o sinal PRESENTE, que é o objeto deslocado, no

espaço neutro e em frente ao corpo, seguido do sinal POSS_{1s}, argumento de 1ª pessoa, realizado com a mão aberta ancorada ao corpo do sinalizante.

Quadro 32 - Verbo TRAZER com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa

				
a) Qr-Code: 				
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você trouxe um presente para Maria.				
c) Transcrição em LSB: IX- _{2s} TRAZER.DIR PRESENTE POSS M-A-R-I-A.				
 <p>IX-_{2s}</p>	 <p>TRAZER.DIR</p>	 <p>PRESENTE</p>	 <p>POSS</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 32 apresenta as mesmas características do Quadro 31, apenas alterando o complemento indireto de 1ª pessoa para a 3ª pessoa, representado pelo sinal POSS, seguido do sinal M-A-R-I-A (M), indicando a 3ª pessoa, realizados no espaço neutro e em frente ao corpo. A frase não apresenta a mudança de direção do corpo nem do olhar.

Quadro 33 - Verbo TRAZER com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa

			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria trouxe um presente para mim.			
c) Transcrição em LSB: M-A-R-I-A TRAZER.DIR PRESENTE POSS _{1s} .			
 <p>M-A-R-I-A</p>	 <p>TRAZER.DIR</p>	 <p>PRESENTE</p>	 <p>POSS_{1s}</p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 33 apresenta o sinal M-A-R-I-A, com realização no espaço neutro, em frente ao corpo, representando o sujeito da 3ª pessoa. O próximo sinal é do verbo TRAZER, representado da mesma forma que nos quadros anteriores, não apresentando mudança de direção do corpo nem do olhar. Na sequência, é realizado o sinal PRESENTE, que é o argumento deslocado, e, por último, o sinal POSS_{1s}, referente à 1ª pessoa, com a palma da mão aberta tocando o corpo do sinalizante.

Quadro 34 - Verbo TRAZER com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno dativo de 2ª pessoa

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria trouxe um presente para você.			
c) Transcrição em LSB: M-A-R-I-A TRAZER.DIR PRESENTE POSS _{2s} .			
			
M-A-R-I-A	TRAZER.DIR	PRESENTE	POSS _{2s}

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

A sentença representada no Quadro 34 apresenta a mesma estrutura das anteriores, sendo finalizada com a indicação da 2ª pessoa, representada pelo sinal PARA-VOCÊ, em frente ao corpo, no espaço neutro.

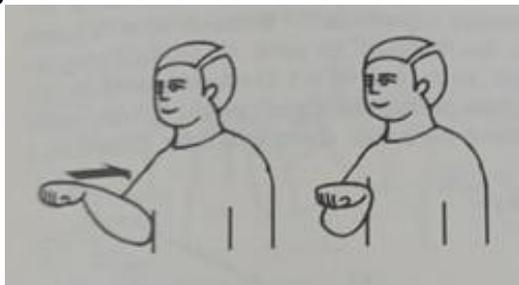
Com relação ao verbo TRAZER, em predicados com complemento indireto referente a uma das pessoas do discurso, concluímos, com base na descrição dos Quadros 29 a 34, que:

- O sinal verbal não está ancorado no corpo nem mesmo quando faz referência ao sujeito de 1ª pessoa, sendo, então, agramatical a ocorrência do sujeito nulo da 1ª pessoa (sinal EU);
- O sinal verbal é realizado no espaço neutro, em frente ao corpo do sinalizante, não apresentando mudança na direção do corpo ou do olhar;
- O referente do argumento interno dativo tem de ser representado, mesmo quando remete à 1ª pessoa, não podendo ser omitido.

4.2.4 Verbos de movimento causado acompanhado de agente e especificado para modo de movimento

A subclasse dos verbos de movimento causado acompanhado de agente e especificado para modo de movimento é constituída pelos itens *empurrar*, *puxar*, *carregar*, *arrastar*, e se caracteriza semanticamente pelo fato de o argumento deslocado se mover junto com o argumento sujeito e de um modo especificado na estrutura lexical do verbo. A descrição do comportamento dessa subclasse com base no verbo PUXAR, representado na Figura 82, com comportamento morfossintático representado nos Quadros 35 a 37.

Figura 82 - Sinal do verbo PUXAR em LSB



Fonte: Capovilla; Raphael; Temoteo; Martins (2017, p. 2345)

Quadro 35 - Verbo PUXAR com sujeito de 1ª pessoa

a) Qr-Code:		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu puxei a corda.		
c) Transcrição em LSB: <i>a-CORDA IX-1s a-PUXAR.DIR</i>		
 <p><i>a-CORDA</i></p>	 <p><i>IX-1s</i></p>	 <p><i>a-PUXAR.DIR</i></p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

A sentença no Quadro 35 apresenta o sinal CORDA, que é o objeto deslocado, representado no espaço neutro, em frente ao corpo. A sinalização apresenta direção do olhar para o referente CORDA, que deve necessariamente estar anteposto, pois o

sinal verbal tem como ponto inicial do movimento o local definido na sintaxe espacial para esse referente. O próximo sinal é o sujeito na 1ª pessoa do singular, representado com o toque no corpo do sinalizante. Por fim, é realizado o sinal do verbo PUXAR, apresentado por meio do movimento das mãos, que se inicia na posição do referente CORDA, em direção ao corpo do sinalizante. Não apresenta mudança de direção do corpo, que permanece voltado para o espaço lateral em que foi sinalizado o argumento deslocado. Observamos que, embora o sujeito seja de 1ª pessoa, trata-se de um verbo reverso em LSB, em que o ponto inicial do movimento corresponde à localização do argumento interno e o ponto final, à localização do argumento externo. Evidencia-se um caso em que a proeminência cognitiva do argumento deslocado (no caso, a corda) revela a direcionalidade do movimento do sinal verbal, produzindo (aparente) mudança no mecanismo de concordância verbal (voltaremos a esse tema na seção 4.3).

Quadro 36 - Verbo PUXAR com sujeito de 2ª pessoa

a) Qr-Code:		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você puxou a corda.		
c) Transcrição em LSB: a-CORDA IX-2s a-PUXAR.DIR .		
 <p>a-CORDA</p>	 <p>IX-2s</p>	 <p>a-PUXAR.DIR</p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

No Quadro 36, o sujeito é de 2ª pessoa, representado pela apontação para fora, ou seja, no espaço neutro e em frente ao corpo. Essa apontação é obrigatória, não podendo existir sujeito nulo. O sinal do verbo PUXAR é representado por meio do movimento das mãos, que se inicia na posição do referente CORDA, não apresentando diferença em relação ao movimento do verbo na frase com sujeito da 1ª pessoa.

Quadro 37 - Verbo PUXAR com sujeito de 3ª pessoa


a) Qr-Code: 
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria puxou a corda.
c) Transcrição em LSB: a-CORDA M-A-R-I-A a-PUXAR.DIR

<p>a-CORDA M-A-R-I-A a-PUXAR.DIR</p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

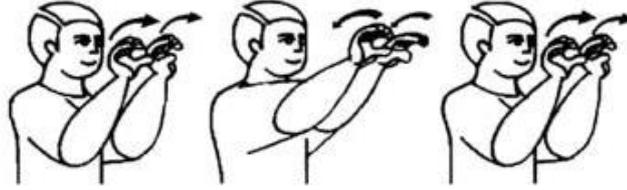
O Quadro 37 tem as mesmas configurações das sentenças nos quadros anteriores para o verbo PUXAR, mas com sujeito de 3ª pessoa, representado pelo sinal M-A-R-I-A (M), no espaço neutro e em frente do corpo.

Com relação ao verbo PUXAR, concluímos, com fundamento na descrição das sentenças nos Quadros (42) a (44), que:

- O sinal verbal não está ancorado no corpo, nem mesmo quando faz referência à 1ª pessoa, não podendo haver sujeito nulo;
- O sinal verbal não apresenta modificações na direção do corpo e do olhar, embora a sua realização implique que o corpo se volte para o espaço da sinalização em que foi identificado o argumento deslocado.

4.2.5 Verbos de movimento balístico

A subclasse dos verbos de movimento balístico é constituída pelos itens *jogar* e *chutar*, caracterizada semanticamente pelo tipo de movimento, resultante de uma força propulsora e desacompanhado do agente. A descrição do comportamento dessa subclasse com base no verbo JOGAR, representado na Figura 83, que tem seu comportamento morfossintático representado nos Quadros 38 a 43.

Figura 83 - Sinal do verbo JOGAR em LSB

Fonte: Capovilla; Raphael; Mauricio (2009, p.1323)

Quadro 38 - Verbo JOGAR com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa

 a) Qr-Code: 
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu joguei a bola para Maria.
c) Transcrição em LSB: BOLA IX-1s JOGAR.DIR M-A-R-I-A.

BOLA IX-1s JOGAR.DIR M-A-R-I-A

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 38 apresenta o sinal BOLA, argumento deslocado, representado no espaço neutro e em frente ao corpo. Em seguida ocorre a apontação de 1ª pessoa, de realização optativa, sendo possível a ocorrência de sujeito nulo, pois o sinal verbal JOGAR, apresentado por meio do movimento semicircular, tem como ponto inicial o corpo do sinalizante e segue na direção da localização da 3ª pessoa, M-A-R-I-A (M), realizado no espaço neutro, ponto final do movimento. O corpo apresenta movimento lateral, combinado com o movimento do verbo, o qual é acompanhado pela direção do olhar.

Quadro 39 - Verbo JOGAR com sujeito de 1ª pessoa e argumento interno dativo de 2ª pessoa

			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu joguei a bola para você.			
c) Transcrição em LSB: BOLA IX-1s JOGAR.DIR POSS2s.			
			
BOLA	IX-1s	JOGAR.DIR	POSS2s

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 39 apresenta a mesma configuração da sentença em 38, alternando o argumento alvo da 3ª para a 2ª pessoa, representada pelo sinal POSS_{2s}, efetuado no espaço neutro, em frente ao corpo. O sinal do verbo JOGAR, embora apresente o mesmo movimento, agora é realizado na direção frontal do espaço de sinalização.

Quadro 40 - Verbo JOGAR com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa

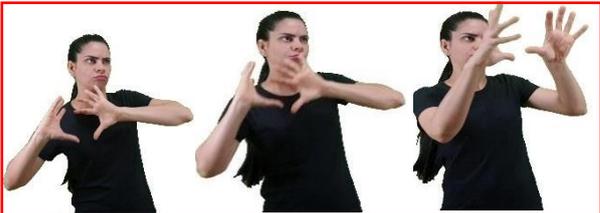
			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você jogou a bola para mim.			
c) Transcrição em LSB: BOLA IX-2s JOGAR.DIR POSS1s.			
			
BOLA	IX-2s	JOGAR.DIR	POSS1s

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 40 mostra que o sinal para o verbo JOGAR mantém a mesma configuração dos exemplos anteriores, mesmo quando o sujeito é de 2ª pessoa e o argumento alvo é de 1ª pessoa, ou seja, inicia-se próxima ao corpo, mas não ancorado

nele, e se dirige ao espaço neutro em frente ao corpo, sendo seguido do sinal POSS_{1s}, com a palma da mão tocando o corpo do sinalizante, representando a 1ª pessoa.

Quadro 41 - Verbo JOGAR com sujeito de 2ª pessoa e argumento interno dativo de 3ª pessoa

			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você jogou a bola para Maria.			
c) Transcrição em LSB: BOLA IX- _{2s} JOGAR.DIR M-A-R-I-A.			
 <p>BOLA</p>	 <p>IX-_{2s}</p>	 <p>JOGAR.DIR</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

No Quadro 41 fica demonstrado que o sinal do verbo JOGAR é realizado no espaço neutro, em perspectiva lateral, com mudança de direção do corpo e do olhar, identificando o argumento alvo de 3ª pessoa, M-A-R-I-A (M). É obrigatória a realização do sujeito de 2ª pessoa, por meio da apontação.

Quadro 42 - Verbo JOGAR com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno dativo de 1ª pessoa

			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria jogou a bola para mim			
c) Transcrição em LSB: BOLA M-A-R-I-A JOGAR.DIR POSS _{1s} .			
 <p>BOLA</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>	 <p>JOGAR.DIR</p>	 <p>POSS_{1s}</p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

O Quadro 42 apresenta uma sentença com sujeito de 3ª pessoa, M-A-R-I-A (M), e argumento alvo de 1ª pessoa, representado pela palma da mão aberta, tocando o corpo do sinalizante ao final da sentença. Nesse caso, o corpo e o olhar permanecem voltados para o espaço neutro em frente ao corpo.

Quadro 43 - Verbo JOGAR com sujeito de 3ª pessoa e argumento interno dativo de 2ª pessoa


a) Qr-Code:
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria jogou a bola para você
c) Transcrição em LSB: BOLA M-A-R-I-A JOGAR.DIR POSS _{2s} .


Fonte: Elaborado pela autora (2023)

A sentença no Quadro 43 corrobora as descrições anteriores sobre o sinal do verbo JOGAR, que permanece no espaço neutro em frente ao corpo do sinalizante, sem alteração do movimento quando o sujeito é de 3ª pessoa, M-A-R-I-A (M), não apresentando mudança na direção do corpo e do olhar quando o argumento alvo é de 2ª pessoa (PARA-VOCÊ).

Com relação ao verbo JOGAR, com base na descrição dos quadros 38 a 43, concluímos que:

- O sinal verbal tem o ponto inicial do movimento realizado muito próximo ao corpo quando em referência ao sujeito de 1ª pessoa, existindo a possibilidade de sujeito nulo;
- O sinal verbal apresenta uma mudança na direção do corpo e do olhar quando o argumento alvo é de 3ª pessoa, como uma opção de localização, não sendo detectada a mudança na direção do corpo e do olhar quando o argumento alvo é de 1ª pessoa ou de 2ª pessoa.

4.3. Proposta de análise para os verbos espaciais em LSB

A descrição dos dados feita na seção 4.2 permite estabelecer algumas generalizações para os verbos espaciais em LSB, quais sejam:

- a) Embora a sinalização desses verbos envolva necessariamente o espaço em frente ao sinalizante (sintaxe espacial), o corpo do sinalizante funciona, para a maior parte desses verbos, como a 1ª pessoa, de tal maneira que, quando a localização do ponto inicial do movimento é próxima ao corpo (ou ancorada nele), isso identifica a 1ª pessoa, licenciando a ocorrência de sujeito nulo (isto é, a omissão da apontação para identificar o referente);
- b) A direção do movimento do sinal verbal pode se modificar quando a 1ª pessoa não participa do evento, estabelecendo-se não no sentido longitudinal do corpo do sinalizante, mas no sentido diagonal (caso dos verbos ENVIAR, PUXAR e JOGAR);
- c) A orientação da mão não se modifica quando o argumento interno é um locativo (como em ENVIAR CAIXA PARA O BANCO), mas muda de direção quando o argumento interno é um dativo (ENVIAR CAIXA POSS_{1s}/POSS_{2s});
- d) A expressão não-manual direção do olhar não é recorrente e, quando ocorre, pode estar associada a fenômenos distintos da concordância, como, por exemplo, a topicalização do argumento deslocado (caso dos verbos PUXAR e JOGAR).

Passamos, inicialmente, a analisar a diferença entre os verbos que admitem locativo ou dativo como argumento interno, porque eles revelam um aspecto interessante da distinção entre concordância locativa, de um lado, e concordância de pessoa e número, de outro lado.

As generalizações acima corroboram a proposta de Meir (2002) de que movimento direcional e orientação de mão têm papéis diferentes na computação sintática:

Meir (2002) afirma que o morfema direcional denota relações espaciais, semelhante às preposições. DIR é responsável por marcar o papel temático dos argumentos: o ponto inicial é marcado como 'fonte', enquanto o ponto final do movimento tem o papel semântico de 'alvo'. Já a orientação da mão é responsável pela marcação de Caso dativo ao argumento interno (Mesquita, 2019, p. 39).

Nesse ponto, abordamos o trabalho de Mesquita (2019), sobre as estruturas dativas do português (L2) na interlíngua de surdos. Ainda que o foco do trabalho de Mesquita seja a aquisição de português como segunda língua por surdos, a autora analisa o movimento direcional em LSB e lida com a hipótese de que, nas línguas de sinais, o movimento direcional dos verbos de concordância, equivale às preposições “a” e “para” (essas também são as preposições observadas em construções com verbos de movimento, objeto do nosso estudo).

A autora discute a proposta de Meir (2002), para quem a concordância é temática, realizando sempre a mesma trajetória (fonte-alvo), o que explicaria o movimento direcional nos verbos de concordância reversa. Segundo Meir (2002, apud Mesquita 2019), o morfema direcional (DIR) se funde, no nível da estrutura do item lexical (que compreende a estrutura léxico-conceptual, a estrutura argumental e a estrutura fonológica), à raiz de verbos que denotam transferência, sendo a concordância, portanto, uma propriedade de DIR, razão pela qual apenas um dos argumentos é marcado com Caso dativo³.

A proposta de Meir (2002) é questionada por Quadros e Quer (2008, apud Mesquita 2019), que apresentam diversos exemplos de movimento direcional em que o que está em jogo é o par temática fonte-tema (e não fonte-alvo). O debate resulta no trabalho de Lillo-Martin e Meier (2011), que consideram que, nas línguas de sinais, a concordância é representada pela trajetória do verbo, compartilhando traços de pessoa e número (1ª pessoa *versus* não-1ª pessoa).

Já Mesquita (2019) elabora uma proposta de análise que dispensa a hierarquia temática e a noção de estrutura léxico-conceptual e propõe, com base em Hale e Keyser (1993) e Chomsky (1986; 1995), que o mapeamento entre estrutura argumental e estrutura sintática depende do tipo de predicado. Nessa proposta, as construções dativas do português e as sentenças com verbos de concordância da LSB apresentam a mesma estrutura sintática, selecionando um núcleo Q(\subset), responsável pelo licenciamento do argumento alvo/dativo, que carrega um traço de inclusividade. Nessa proposta, DIR é uma propriedade lexical do predicado, que denota transferência (material ou cognitiva) e corresponde à lexicalização do núcleo Q(\subset), podendo ser representado pela preposição (P).

³ Meir (2002) se baseia na noção de estrutura léxico-conceptual encontrada em Jackendoff (1987; 1990).

Chama atenção, nos dados da nossa pesquisa, para verbos como ENVIAR, TRAZER e JOGAR, por exemplo, a ocorrência do dativo introduzido pelo possessivo identificado com a pessoa desse argumento. Ainda, em verbos como ENVIAR, observamos a mudança de orientação da mão e, por consequência, a mudança na direção do movimento. É relevante notar que o sinal POSS e a mudança na orientação da mão não ocorrem nos dados em que o argumento interno é um locativo. Em razão desse fato, entendemos que os dados corroboram a proposta de Mesquita no que se refere a haver a codificação específica de um núcleo relacional que corresponde ao argumento interno dativo e entendemos que o sinal POSS também lexicaliza esse núcleo. Entretanto, considerando as especificidades dos predicados formados por argumentos locativos, concluímos que é preciso refinar a análise quanto ao movimento direcional.

Para isso, recorremos ao trabalho de Lourenço (2018a; 2018b). O autor recorda que, na literatura sobre línguas de sinais, apenas verbos de trajetória entre dois pontos têm sido classificados como verbos de concordância e desafia essa noção argumentando que mesmo verbos que não apresentam movimento no espaço são marcados para concordância. Ele propõe que a concordância entre verbos e argumentos nas línguas de sinais ocorre quando a localização do verbo é alterada a fim de identificar a localização dos argumentos, havendo o que ele chama de um processo de colocalização.

O processo de localização de argumentos, por sua vez, remete ao mapeamento semântico entre uma entidade (x) e um ponto geométrico abstrato (p) no espaço. Não se trata, portanto, apenas do ponto no espaço em que um determinado argumento é localizado, mas de como o ponto inicial e o ponto final do movimento de um verbo pode coincidir com o local associado aos argumentos do verbo, sendo essa a noção de concordância verbal que o autor assume. Nesse aspecto, é fundamental a perspectiva de ancoragem no corpo que o autor considera. Para ele, a ancoragem no corpo corresponde a uma especificação fonológica do sinal verbal que bloqueia a marcação da concordância.

No que se refere aos verbos em estudo nesta tese, observamos que nenhum verbo é lexicalmente especificado como sendo um verbo ancorado no corpo, pois todos se utilizam do espaço neutro em frente ao corpo do sinalizante. Entretanto, observamos que aqueles que sofrem uma modificação na orientação da mão, que toca o corpo (verbo IR), aproxima-se do corpo (verbo ENVIAR) ou se volta para o

corpo (verbo CHEGAR), apresentam a característica, própria dos verbos com concordância, de licenciar um argumento nulo – em oposição àqueles que não apresentam modificação do sinal para representar a 1ª pessoa do discurso (como o verbo TRAZER).

Considerando a definição de concordância como colocalização, Lourenço assume que o traço relevante para a concordância em LSB é o traço que informa ao sistema computacional sobre a presença de mapeamento semântico específico entre uma entidade (x) e um um ponto geométrico (p) – o traço [localização], que integra o feixe de traços-phi do núcleo D⁰, dada a relação intrínseca entre localização e pessoa. Dessa maneira, os verbos que não são lexicalmente marcados para localização (ou seja, ou verbos não ancorados no corpo, como os chamados verbos com concordância) têm o traço [localização] valorado na derivação sintática, o que dá origem a três tipos de verbos nas línguas de sinais:

- a) Verbos de concordância dupla, que têm dois marcadores de concordância (concordância de sujeito e concordância de objeto)

Dois traços [localização] sem valor → $_{[localização: ___]}VERBO_{[localização: ___]}$

- b) Verbos de concordância simples, que têm apenas um marcador de concordância

Um traço de [localização] sem valor → $VERBO_{[localização: ___]}$

- c) Verbos que não concordam, porque são fonologicamente especificados como ancorados no corpo

Traço [localização] lexicalmente valorizado → $VERBO_{[localização: va]}$

Com essa proposta, Lourenço desenvolve uma hipótese forte para a concordância em LSB, estabelecendo um paralelo com a concordância nas línguas orais, ao destacar que os mecanismos de concordância nas línguas naturais são universais e, portanto, não estão sujeitos à modalidade das línguas. Segundo o autor, em LSB, a concordância está marcada em todos os verbos, a menos que o verbo apresente restrições fonológicas (ancoragem no corpo definida lexicalmente) ou que a concordância não esteja disponível sintaticamente.

Diante das propostas de Mesquita e Lourenço para os mecanismos sintáticos da concordância nas línguas de sinais, e das diferenças que encontramos na expressão dos verbos espaciais em LSB, especialmente quando ocorrem com argumentos dativos ou locativos, desenvolvemos a seguinte proposta de análise para o objeto de estudo desta tese:

- a) Os verbos espaciais em LSB são verbos de concordância simples, apresentando apenas um traço [localização] a ser valorado na derivação sintática, sendo o segundo ponto de localização valorado lexicalmente, o que fica evidenciado, de um lado, pela possibilidade de elipse do argumento de 1ª pessoa e, de outro lado, pela sinalização de verbos como CHEGAR ou PUXAR, que tem um dos pontos do movimento direcional definido no próprio sinal verbal;
- b) Os verbos espaciais, quando empregados com argumentos dativos, apresentam uma estrutura complexa, que combina um verbo de concordância simples ao qual é acrescentado na derivação sintática o sintagma dativo, por meio de um núcleo relacional, o que resulta na interpretação do dativo como o ponto final do movimento do verbo e permite a ocorrência de POSS;
- c) Embora o traço [localização] integre o feixe de traços-phi do núcleo D⁰, junto com os traços de pessoa e número, cada um desses traços semânticos corresponde a uma manifestação específica – o movimento direcional DIR para o traço [localização] e a orientação da palma da mão para o traço [pessoa/número].

Justificamos, assim, a distinção entre a classe dos verbos espaciais e a classe dos chamados verbos com concordância em LSB. Em outras palavras, apesar de entendermos, com Lourenço (2018a, 2018 e seguintes), que a concordância é um mecanismo universal, aplicando-se a todos os verbos nas línguas de sinais, reconhecemos, em LSB, duas classes semânticas de verbos e seus correlatos morfossintáticos, que distinguem a expressão dos verbos espaciais quando comparados aos verbos com concordância.

4.4. Conclusão

Este capítulo tratou da metodologia da pesquisa, da descrição e da proposta de análise dos dados de verbos espaciais eliciados para a constituição do *corpus*.

Com relação aos aspectos metodológicos, foi utilizada a classificação semântica feita por Levin (1993) para os verbos de movimento. Dessa maneira, as sentenças eliciadas foram organizadas segundo os tipos de verbos, a saber: verbos de movimento inerente (IR, CHEGAR), verbos de movimento causado desacompanhado de agente (ENVIAR), verbo de movimento causado acompanhado

de agente (TRAZER), verbo de movimento causado especificado para o modo do movimento (PUXAR) e verbo de movimento balístico (JOGAR). Os verbos representados entre parênteses foram utilizados como verbos prototípicos das respectivas subclasses semânticas.

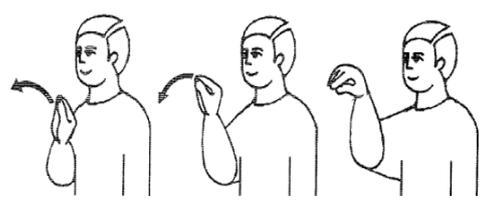
Ressaltamos que, embora essa subclassificação tenha sido interessante enquanto procedimento, não houve diferenças relevantes de comportamento morfossintático entre os verbos, a não ser quando os predicados admitem o licenciamento de argumento interno locativo ou dativo, situação em que a mudança na orientação da palma da mão se mostrou distintiva quanto ao processo de concordância. Nesse aspecto, a descrição dos dados corroborou a análise de Meir (2002), segundo a qual o movimento direcional e a orientação da palma da mão têm papéis distintos nas línguas de sinais.

A proposta de análise buscou, de um lado, captar essa diferença, distinguindo a concordância locativa da concordância de pessoa e número. Para tanto, recorreremos aos trabalhos de Lourenço (2018a; 2018b) e de Mesquita (2019). Considerando que a concordância é um mecanismo universal nas línguas de sinais e que o traço [localização] integra, junto com os traços [pessoa]/[número], o feixe de traços-phi do núcleo D^0 , conforme proposto por Lourenço, propusemos que os verbos espaciais são verbos de concordância simples, acrescidos de um núcleo relacional quando em presença de um argumento dativo, nos termos de Mesquita (2019). Esse núcleo relacional pode ser lexicalizado por POSS, que não ocorre com argumentos locativos.

CONSIDERAÇÕES FINAIS

Neste trabalho discutimos as propriedades dos verbos espaciais, em comparação com os verbos de concordância, especificamente no que se refere ao papel do movimento direcional (DIR) na codificação de argumentos na estrutura sintática das sentenças com esses tipos de verbos, conforme representado no Quadro 44 para o verbo de concordância DAR e para o verbo espacial COLOCAR.

Quadro 44 - Tipos de movimento em análise neste trabalho

MOVIMENTO DIRECIONAL	
VERBO DE CONCORDÂNCIA	VERBO ESPACIAL
O sinal do verbo DAR apresenta um movimento unidirecional, de cima para baixo, em forma geométrica semicircular, com os dedos apontados para cima.	O sinal do verbo COLOCAR apresenta um movimento unidirecional, de cima para baixo, em forma geométrica semicircular, com os dedos apontados para baixo.
	

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Considerando o tipo de movimento direcional que caracteriza essas classes de verbos, abordamos o problema da própria classificação dos verbos, que pressupõe que haja propriedades distintas sendo codificadas por esse movimento: para Padden (1988), nos verbos com concordância, o movimento direcional marca a flexão de pessoa e de número, sendo a concordância com o sujeito representada pelo ponto inicial do movimento e a concordância com o objeto representada pelo ponto final do movimento, enquanto, nos verbos espaciais, o movimento marca a concordância locativa. Quadros e Quer (2010), por sua vez, consideram que se trata do mesmo fenômeno de concordância, realizado por meio da trajetória, que pode ser morfologicamente manifestada por traços espaciais (locativos) ou por traços de pessoa e de número (*R-Loci*).

Diante dessa divergência, o objetivo desta pesquisa foi o de reconhecer, ou não, uma diferenciação entre o movimento direcional que marca pessoa e número, no caso dos verbos com concordância, e o movimento direcional que marca os

argumentos locativos, no caso dos verbos espaciais. Para tanto, recorreremos à noção de sintaxe espacial e de iconicidade nas LS, especificamente no que diz respeito aos verbos com concordância e verbos espaciais. Essa orientação metodológica teve respaldo nas considerações de Lillo-Martin e Meier (2011) de que DIR estabelece, nos verbos com concordância, uma relação entre os *R-Loci* do sujeito e do objeto em relação ao verbo, enquanto, nos verbos espaciais, DIR estabelece uma relação entre o argumento sujeito (Fonte) e o argumento locativo (Alvo).

Em relação à sintaxe espacial, consideramos, com Meir *et al.* (2008) que o corpo do sinalizador não constitui um mero meio para produzir os sinais, mas pode apresentar significados mais singulares. Meir *et al.* (2008) propõem, com relação aos verbos ancorados ao corpo, total ou parcialmente icônicos, que o corpo representa o argumento sujeito. Ainda segundo os autores, os verbos com concordância, por meio da direcionalidade dos movimentos das mãos e da localização das palmas das mãos, são capazes de sistematizar a função sintática dos argumentos, além das características de pessoa e número. No caso dos verbos com concordância, o corpo é considerado como a 1ª pessoa e, no caso dos verbos espaciais, como o ponto de referência espacial. Já a oposição entre o corpo e o espaço retrata a categoria gramatical de pessoa (não-1ª pessoa) ou outras localizações no espaço.

Nesse aspecto, citamos o trabalho de Figueiredo e Lourenço (2019 *apud* Murta; Lourenço, 2021), que identificam na LSB o espaço de sinalização como o *locus* das informações relacionadas à referencialidade na predicação verbal. Essa afirmação está em consonância com a proposta de Lourenço (2018b), segundo a qual a concordância verbal se constitui da alteração dos traços presentes sob o nó Ponto de Articulação e a localização desses verbos codifica informações semânticas. Também corrobora a hipótese de Murta e Lourenço (2021), de que a localização é um importante elemento de iconicidade nas estruturas de predicação.

Ainda sobre a conexão entre sintaxe espacial e iconicidade, citamos a análise de Silva *et al.* (2022) sobre os verbos reversos – verbos com concordância que se caracterizam por um movimento invertido, em que o ponto inicial do movimento marca o argumento objeto e o ponto final do movimento marca o argumento sujeito. Os autores consideram que essa característica seja decorrente do fato de que, na língua portuguesa, as funções temáticas/gramaticais (sujeito/objeto) são cognitivamente mais proeminentes para efeitos da marcação de concordância morfossintática do que na LSB, em que a propriedade cognitiva mais proeminente é o argumento deslocado,

o que produz a diferença gramatical na direção do movimento dos verbos reversos. Em outras palavras, a conceitualização do movimento nos predicados verbais em LSB reflete esse fato.

Esse quadro teórico deu sustentação às categorias de análise que observamos nos predicados formados por verbos espaciais: a oposição entre o corpo e o espaço de sinalização como representação da distinção gramatical entre 1ª pessoa e não-1ª pessoa (Meir *et al.*, 2008); a concepção do movimento direcional como evidência de uma sintaxe espacial que representa iconicamente a noção de trajetória, decorrente da relação que se estabelece entre os pontos de localização dos argumentos em uma predicação verbal; a hipótese de que o objeto deslocado se apresenta cognitivamente como mais proeminente para a definição da concordância na LSB.

Constituímos um *corpus* formado por sentenças eliciadas, correspondentes às subclasses semânticas de verbos de movimento definidas por Levin (1993) e analisamos o comportamento morfossintáticos dos verbos prototípicos de cada subclasse: verbos de movimento inerente (IR, CHEGAR); verbos de movimento causado desacompanhado de agente (ENVIAR); verbos de movimento causado acompanhado de agente (TRAZER); verbos de movimento causado especificado para modo de movimento (PUXAR); verbos de movimento balístico (JOGAR).

Chegamos, então, às seguintes generalizações descritivas para os verbos espaciais em LSB: embora a sinalização desses verbos envolva necessariamente o espaço em frente ao sinalizante (sintaxe espacial), o corpo do sinalizante funciona, para a maior parte desses verbos, como a 1ª pessoa, de tal maneira que, quando a localização do ponto inicial do movimento é próxima ao corpo (ou ancorada nele), isso identifica a 1ª pessoa, licenciando a ocorrência de sujeito nulo (isto é, a omissão da apontação para identificar o referente); a direção do movimento do sinal verbal pode se modificar quando a 1ª pessoa não participa do evento, estabelecendo-se não no sentido longitudinal do corpo do sinalizante, mas no sentido diagonal (caso dos verbos ENVIAR, PUXAR e JOGAR); a orientação da mão não se modifica quando o argumento interno é um locativo (como em ENVIAR CAIXA PARA O BANCO), mas muda de direção quando o argumento interno é um dativo (ENVIAR CAIXA POSS_{1s}/POSS_{2s}); a expressão não-manual direção do olhar não é recorrente e, quando ocorre, pode estar associada a fenômenos distintos da concordância, como, por exemplo, a topicalização do argumento deslocado (caso dos verbos PUXAR e JOGAR).

Como se vê, do ponto de vista dos parâmetros do movimento direcional e da orientação da palma da mão, não houve diferenças significativas entre as subclasses semânticas de verbos de movimento definida por Levin (1993), mas houve diferenças de comportamento morfossintático entre verbos que selecionam um argumento interno locativo e verbos que selecionam um argumento interno dativo como ponto final do deslocamento do argumento Tema, fazendo coincidir o ponto final do movimento não com um local, *stricto sensu*, mas com a localização da pessoa que representa o argumento dativo.

É relevante notar que, embora os parâmetros fonológicos relativos à concordância não tenham apresentado diferenças significativas entre as subclasses semânticas de verbos, alguns aspectos demonstram que a subclassificação semântica se justifica, como, por exemplo, o fato de verbos como CHEGAR serem sinalizados com uma das mãos fixa, indicando o ponto final do movimento, em uma clara expressão de lexicalização da telicidade desse verbo. Trata-se de um aspecto relevante da relação entre gramática e conceitualização que merecem ser aprofundado no futuro.

A ordem dos constituintes também é um aspecto que deve ser retomado no futuro, pois houve diferença quanto à preferência pela ordem SVO nos predicados de movimento inerente (IR, CHEGAR), que se caracterizam pelo fato de o argumento sujeito ser o próprio argumento deslocado, e pela ordem OVS nos predicados de movimento causado (ENVIAR) ou balístico (JOGAR), em que o argumento sujeito é distinto do argumento deslocado. Particularmente no caso do verbo PUXAR, que, tradicionalmente, seria classificado como um verbo de concordância reversa, a ordem OVS parece ser obrigatória. Parece, portanto, haver uma correlação entre a expressão morfossintática da ordem nesses predicados e o aspecto cognitivo da proeminência do argumento deslocado – algo para ser investigado em outro trabalho.

Retomamos, portanto, a nossa questão de pesquisa, a fim de concluir este estudo: em que medida o movimento direcional nos verbos com concordância se assemelha ao movimento observado nos verbos espaciais? A resposta a que chegamos, pela análise dos dados, foi que há evidências para distinguir a concordância locativa, que produz o movimento direcional observado nos verbos espaciais, da concordância de pessoa e número, observada nos chamados verbos com concordância em LSB, que se manifesta sobretudo pela orientação da palma da mão, como já postulava Meir (2002).

Nesse contexto, a pesquisa corroborou a hipótese oposição entre o corpo e o espaço como definidores de pessoa do discurso (MEIR *et al.*, 2008). Os dados demonstraram que a possibilidade de elipse da 1ª pessoa e a mudança de orientação da mão em predicções com sujeito ou objeto de 1ª pessoa reforçam o papel do corpo como 1ª pessoa para efeitos de concordância verbal e distinguem o papel do locativo no espaço neutro, reforçando a cisão entre 1ª pessoa (de um lado) e as demais pessoas em LSB.

O pressuposto de que o espaço de sinalização representa o *locus* da referencialidade na predicação verbal foi então conectado à ideia de que a concordância é um mecanismo universal nas línguas naturais (Lourenço, 2018a; 2018b; Lourenço; Wilbur, 2014), possibilitando o desenvolvimento de uma proposta de análise segundo a qual os verbos espaciais são verbos de concordância simples, apresentando apenas um traço [localização] a ser valorado na derivação sintática – o segundo ponto sendo definido lexicalmente (como fica evidenciado pela sinalização dos verbos CHEGAR ou PUXAR).

Por fim, para explicar as situações em que o ponto final do argumento deslocado é representado por um argumento dativo, propusemos que esses predicados apresentam uma estrutura complexa acrescida de um núcleo relacional – cf. Mesquita (2019), de tal forma que, para fins de concordância, o traço [localização] é manifesto pelo movimento direcional, enquanto o traço [pessoa]/[número] é manifesto pela orientação da palma da mão, podendo o núcleo relacional ser lexicalizado por um sinal correspondente ao possessivo POSS.

Como todo trabalho científico, esta tese possivelmente poderá ser aprimorada em vários aspectos. Apesar disso, entendemos ter produzido um conhecimento específico acerca dos verbos espaciais, que possa contribuir teoricamente com uma melhor descrição das estruturas morfossintáticas da LSB. Pretendemos, também, como consequência, poder colaborar indiretamente, em um futuro próximo, para que os profissionais da educação viabilizem aos estudantes surdos e/ou ouvintes suporte linguístico adequado para a compreensão e a aprendizagem de LSB e de língua portuguesa para surdos, nas diferentes fases de processo formativo.

REFERÊNCIAS

BARBERÁ, G. A. **The meaning of space in Catalan Sign Language (LSC) Reference, specificity and structure in signed discourse.** 2012. Dissertation (Doctoral in Linguistic) – Universitat Pompeu Fabra, UPF, 2012.

BAKER, C. **A Microanalysis of the Nonmanual Components of Questions in America Sign Language.** 1983. Dissertation (Doctoral in Linguistic) – University of California, Berkeley, 1983.

BAKER, M. C. Object sharing and projection in serial verb constructions. **Linguistic Inquiry**, v. 20, n. 4, p. 513–553, 1989.

BATTISSON, R. **Lexical borrowing in american sign language.** Silver Spring, MD: Linstok, 1978.

BATTISSON, R. Phonological Deletion in American Sign Language. **Sign Language Studies**, v. 5, p. 1-19, 1974.

BELLUGI, U.; KLIMA, E.; SIPLE, P. Remembering in signs. **Cognition**, v. 3, p. 93-125, 1975.

BRENTARI, D. A. **Prosodic Model of Sign Language Phonology.** Cambridge, MA: MIT Press, 1998.

CAPOVILLA, F. C.; RAPHAEL, W. D. **Dicionário Enciclopédico Ilustrado Trilíngue da Língua de Sinais Brasileira. Volume I:** Sinais de A a L. São Paulo: Edusp. 2001a.

CAPOVILLA, F. C.; RAPHAEL, W. D. **Dicionário Enciclopédico Ilustrado Trilíngue da Língua de Sinais Brasileira. Volume II:** Sinais de M a Z. São Paulo: EdUSP. 2001b.

CAPOVILLA, F. C.; RAPHAEL, W. D.; MAURICIO, A. C. L. **Novo Deit- Libras:** Dicionário enciclopédico ilustrado trilíngue da Língua de Sinais Brasileira (Libras) baseado em Linguística e Neurociências cognitivas. São Paulo: EdUSP, 2009.

CAPOVILLA, F. C.; RAPHAEL, W. D.; TEMOTEO, J. G. e MARTINS, A. C. **Dicionário da Língua de Sinais do Brasil:** A Libras em suas mãos. São Paulo: Editora da Universidade de São Paulo, 2017.

CUNHA, K. M. M. B. **A estrutura silábica na língua brasileira de sinais..** 2011. Dissertação (Mestrado em Estudos Linguísticos e Literários) – Faculdade de Letras da Universidade Federal de Goiás, Goiana, 2011.

CHAN-VIANNA, A. **Aquisição de português por surdos: estruturas de posse.** 2003. Dissertação (Mestrado em Linguística) – Instituto de Letras, Universidade de Brasília, Brasília, 2003.

- CHOMSKY, N. **O programa minimalista**. Tradução de Eduardo Raposo. Lisboa: Caminho, [1995] 2007.
- CHOMSKY, N. **O conhecimento da língua – sua natureza, origem e uso**. Tradução de Anabela Gonçalves e Ana Teresa Alves. Lisboa: Caminho, 1994.
- FERREIRA, H. C. **A estrutura argumental e a voz reflexiva e reflexiva recíproca na língua de sinais brasileira**. 2021. Tese (Doutorado em Linguística) – Universidade de Brasília/UnB, Brasília, 2021.
- FERREIRA-BRITO, L. Uma abordagem fonológica dos sinais da LSCB. **Espaço**: Informativo Técnico-Científico do INES, Rio de Janeiro, v. 1, n. 1, p.20-43, 1990.
- FERREIRA-BRITO, L. **Por uma gramática das línguas de sinais**. Rio de Janeiro: Tempo Brasileiro, 2010.
- FERREIRA-BRITO, L. LANGEVIN, R. Sistema Ferreira Brito-Langevin de Transcrição de Sinais. *In*: FERREIRA-BRITO, L. **Por uma gramática das línguas de sinais**. Rio de Janeiro: Tempo Brasileiro, 1995.
- FIGUEIREDO, L. M. B.; LOURENÇO, G. O movimento de sobranceiras como marcador de domínios sintáticos na Língua Brasileira de Sinais. **Revista da Anpoll**, v. 1, n. 48, p. 78-102, 2019.
- FISCHER, S.; BONNIE, G. Verbs in American Sign Language. **Sign Language Studies**, v. 18, p. 17-48, 1978.
- FRIEDMAN, L. A. The manifestation of subject, object, and topic in american sign language. *In*: LI, C. N. (ed.) **Word order and word order change**. Austin: University of Press, 1976. p.125-148.
- FRIEDMAN, L. A. **On the Other hand**. NewYork: Academic, 1977.
- HERSKOVITS, A. Schematization. *In*: OLIVIER, P.; GAPP, K. P. (eds.), **Representation and Processing of Spatial Expressions**. Mahwah, NJ: LEA, 1998. p. 149-163.
- HOU, L.; MEIER, R. The morphology of first-person object forms of direcional verbs in ASL. **Glossa**: a journal of general linguistics, v. 3, n. 1, p. 114, 2018.
- HUELVA UNTERNBÄUMEN, E.; NAVES, R. R.; **A relação entre gramática e conceitualização**: abordagens teóricas atuais e desafios futuros. Projeto de Pesquisa aprovado pelo Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico (CNPq). 2016.
- HUELVA UNTERNBÄUMEN, E.; NAVES, R. R.; **The encoding of self-movement in cyberspace**: bridges between the phenomenological-cognitivist

and the minimalist approaches to grammar. *In: Linguistic Symposium on Romance Languages*, 47., 2017, Newark. **Annals**...Newark: Delaware, 2017.

HULST, D. V. D. Units in the analysis of signs. **Phonology**, Cambridge, v. 10, n. 2, 1993.

HULST, D. V. D. Dependency relations in the phonological representation of sign. *In: Bos, H.; SCHERMER, T. (ed). Sign Language Research*, 1994. Munich, Hamburg: Signum Press, 1995. p.11-38.

JANIS, W. D. A crosslinguistic perspective on ASL verb agreement. *In: EMMOREY, K.; REILLY, J. S. (eds.). Language, Gesture, and Space*. Lawrence Erlbaum Associates, Publishers: Hillsdale, 1995.

KLIMA, E. BELLUGI, U. **The signs of language**. Cambridge, Ma: Harvard University, 1979.

KLIMA, E. Wit and poetry in American Sign Language. **Sign Language Studies**, v. 8, p.203 – 224, 1975.

LANGACKER, R. W. **Foundations of cognitive grammar**: the oretical prerequisites. Stanford: Stanford University Press, 1987.

LAKOFF, G.; JOHNSON, M. **Metáforas da vida cotidiana**. Campinas: Mercado de Cetras, 2002 [1980].

LEVIN, B. **English Verb Classes and Alternations**: a preliminar investigation. Chicago, USA: University of Chicago Press, 1993.

LIDDELL, S. K.; JOHNSON R. E. American sign language: the phonological base. **Sign Language Studies**, v. 64, p. 95-278, 1989.

LIMA-SALLES, H. M. M.; NAVES, R. R. Estudos Gerativos: fundamentos teóricos e de aquisição de L1 e L2. *In: LIMAS-SALLES, Heloísa Maria M.; NAVES, Rozana R. (orgs.). Estudos gerativos de Língua de Sinais Brasileira e de aquisição do Português (L2) por surdos*. Goiânia: Cãnone. 2010.

LILLO-MARTIN, D. C. **Parameter setting**: evidence from use, acquisition, and breakdown in American Sign Language. 1986. Dissertation (Doctoral in Linguistic) -. University of California, San Diego, 1986.

LILLO-MARTIN, D. C.; MEIER, R. P. On the linguistic status of ‘agreement’ in sign languages. **Theoretical Linguistics**, v. 37, n. 3/4, p. 95–141, 2011.

LILLO-MARTIN, D.; KLIMA, E. **Pointing out Differences**: ASL Pronouns in Syntactic Theory. *In: Conference on Theoretical Issues in Sign Language Research*, 1986, Rochester. **Annals**... Rochester, New York, 1986.

- LOURENÇO, G. **Verb agreement in Brazilian Sign Language: Morphophonology, Syntax & Semantics**. 2018. 320 f. Tese (Doutorado em Linguística Teórica e Descritiva) – Faculdade de Letras, Universidade Federal de Minas Gerais, Belo Horizonte, 2018a.
- LOURENÇO, G. Layering de informações visuais e a estrutura morfofonológica dos verbos em Libras. *In*: congresso nacional de pesquisas em linguística e libras, 2., 2018, Florianópolis. **Anais...** Florianópolis, 2018b.
- LOURENÇO, G; WILBUR, R. B. **Are plain verbs really plain?: Co-localization as the agreement marker in sign languages**. Venice: Universitat Pompeu Fabra, 68-81. 2018.
- LOURENÇO, G. **Concordância, Caso e ergatividade em Língua de Sinais Brasileira: uma proposta minimalista**. 2014. 161 f. Dissertação (Mestrado em Linguística Teórica e Descritiva) – Faculdade de Letras, Universidade Federal de Minas Gerais, Belo Horizonte, 2014.
- LOURENÇO, G; DUARTE, F. B. Caso e concordância em Língua de Sinais Brasileira: Investigando verbos de concordância regular e verbos de concordância reversa. **Veredas: Revista de Estudos Linguísticos**, v. 18, n. 1, Juiz de Fora, 2014.
- MARENTETTE, P. F. **It's in her hands: a case study of the emergence of phonology in American Sign Language**. 1995. Dissertation (Doctoral in Psychology) - Department of Psychology, McGill University, Montreal, 1995.
- MARINHO, M. L. **Língua de Sinais Brasileira: proposta de análise articulatória com base no banco de dados LSB-DF**. 2014. Tese (Doutorado em Linguística) – Universidade de Brasília, Brasília, 2014.
- MEIER, R. P. **Icons, Analogues, and Morphemes: The Acquisition of Verb Agreement in American Sign Language**. Dissertation (Doctoral in Linguistic) - University of California, San Diego, 1982.
- MEIR, I.; PADDEN, C. A.; ARONOFF, M.; SANDLER, W. Rethinking sign language verb classes: The body as subject. *In*: QUADROS, R. M. (ed.). **Verb agreement in Brazilian Sign Language**. Petrópolis: Arara Azul, 2008. p. 365-387.
- MEIR, I. Spatial Grammar in Signed and Spoken Languages: Modality Effects on Grammatical Structure. *In*: TISLR, 8., 2004, Barcelona. **Annals...** Barcelona: Spain, 2004.
- MEIR, I. Thematic structure and verb agreement in Israeli Sign Language. **Sign Language & Linguistics**, v. 2, n. 2, 1999, p. 263 - 270
- MESQUITA, A. C. R. **Estruturas dativas do português (L2) na interlíngua de surdos**. 2019. Tese (Doutorado em Linguística) – Universidade de Brasília, Brasília, 2019.

MURTA, M. A.; LOURENÇO, G. Mapeamentos icônicos na estrutura interna dos verbos em Língua Brasileira de Sinais. **Cadernos de Linguística**, v. 2, n. 4, 2021.

NASCIMENTO, S. P. de F. do. **Representações lexicais da língua de sinais brasileira: uma proposta lexicográfica**. 2009. 290 f. Tese (Doutorado em Linguística) - Universidade de Brasília, Brasília, 2009.

PADDEN, C. A. The relation between space and grammar in ASL verb morphology. *In: Sign Language Research – Theoretical Issues*. Washington, DC: Gallaudet University Press, 1990. p.118-32.

PADDEN, C. A. **Interaction of morphology and syntax in American Sign Language**. New York/London: Garland Publishing, 1998.

PADDEN, C. A. **Interaction of Morphology and Syntax in American Sign Language**. New York: Garland Press, 1988.

POIZNER, H.; KLIMA, E.; BELLUGI, U. **What the Hands Reveal about the Brain**. Cambridge, MA: MIT Press/Bradford Books, 1987.

QUADROS, R. M. de. **Phrase Structure of Brazilian Sign Language**. 1999. Tese (Doutorado em Linguística) – Pontifícia Universidade Católica – RS, Porto Alegre, 1999.

QUADROS, R. M. de.; KARNOPP L. B. **Língua de sinais brasileira: Estudos Linguísticos**. Porto Alegre: Artes Médicas, 2004.

QUADROS, R. M. de.; QUER, J. Back to back (wards) and moving on: On agreement, auxiliaries and verb classes in sign languages. *In: QUADROS, R. M. (ed.). Sign languages: spinning and unraveling the past, present, and future*. Petrópolis: Editora Arara Azul, 2008.

QUADROS, R. M. de. O “BI” em bilinguismo da educação de surdos. *In: FERNANDES, E. (org.). Surdez e Bilinguismo*. 2. ed. Porto Alegre: Mediação, 2008.

QUADROS, R. M. de.; QUER, J. A caracterização da concordância nas línguas de sinais. *In: H. Lima-Salles, R. Naves. (org.). Estudos Gerativos da língua de sinais brasileira e de aquisição do português (L2) por surdos*. Goiânia: Cânone Editorial, v. 1, 2010.

QUADROS, R. M. de.; PIZZIO, A.; REZENDE, P. L. F. **Língua Brasileira de Sinais IV**. 2009. Disponível em: <https://educacao.sme.prefeitura.sp.gov.br/wp-content/uploads/Portals/1/Files/19374.pdf> . Acesso em: 19 Jan 2023.

RATHMAN, C; MATHUR, G. Verb Agreement as a Linguistic Innovation in Signed Languages. *In: QUER, Josep (ed.). Signs of the Time: Selected Papers from TISLR 2004*. Hamburg: Signum, 2008. p. 191-216.

SALLES *et al.* **Ensino de Língua Portuguesa para surdos**. v. 2. 2. ed. Brasília: MEC, SEESP, 2007.

SANDLER, W. **Phonological representattion of the sign**: linearity and nonlinearity in American Sign Language. Dordrecht: Foris, 1989.

SANDLER, W. The phonological organization of sign languages. **Lang Linguist Compass**, v. 6, n. 3, p. 162-182, 2012.

SILVA, K. S.; ANDRADE, A. M. F.; VELASCO, B. M.; NAVES, R. R.; HUELVA UNTERNBÄUMEN, E. Análise do parâmetro do movimento em verbos de concordância reversa na Língua de Sinais Brasileira (LSB). **Veredas – Revista de Estudos Linguísticos**, v. 26, n. 2, 2022.

SOFIATO, C. G. **O desafio representação pictórica da Língua de sinais Brasileira**. 2005. Dissertação (Mestrado do curso de artes visuais) - Instituto Artes Universidade Estadual de Campinas, Campinas, 2005.

SOUZA, R. B. **Língua Brasileira de Sinais – Libras III**. Indaial: UNIASSELVI, 2019.

STOKOE, W.C. **Sign language structure**. Silver Spring: Linstok Press. [1960] 1978.

STOKOE, W.C. *et al.* **A dictionary on American Sign Language on linguistic principles**. 2. ed. Silver Spring, MD: Linstok, 1976.

STOKOE, W.C. Sign language structure: An outline of the visual communication systems of the American Deaf. **Journal of Deaf Studies and Deaf Education**, Oxford: Oxford University Press, v. 10 n. 1, 2005.

STROBEL, K. L.; FERNANDES, Sueli. **Aspectos Linguísticos da Libras - Língua Brasileira de Sinais**. Curitiba: Secretaria de Estado de Educação, Superintendência de Educação, Departamento de Educação Especial, 1998.

STUMPF, M. R. **Aprendizagem de Escrita de Língua de Sinais pelo sistema SignWriting**: Línguas de Sinais no papel e no computador. 2005. Tese (Doutorado em Informática na Educação) – Universidade Federal do Rio Grande do Sul, Porto Alegre, 2005.

SUPALLA, T. **Acquisition of Verbs of Motion and Location in ASL**. 1982. Dissertation (Doctoral in Linguistic) - University of California, San Diego, 1982.

SUPALLA, T. The classifier system in American Sign Language. *In*: CRAIG, C. (ed.), **Noun classification and categorization**. Philadelphia, PA: Benjamins North America, 1985.

TAUB, S. F. **Language from the body**: Iconicity and metaphor in American Sign Language. Cambridge: Cambridge University Press, 2001a.

TAUB, S. F. Iconicity in American sign language: concrete and metaphorical applications. **Spatial Cognition and Computation**, v. 2, p. 31-50, 2000.

VALLI, C.; LUCAS, C.; MULROONEY, K. J. **Linguistics of American Sign Language: an introduction**. 4. ed. Washington: Gallaudet University Press, 551 p. 2005.

XAVIER, A. N.; BARBOSA, P. A. Diferentes pronúncias em uma língua não sonora? Um estudo da variação na produção de sinais da Libras. **D.E.L.T.A**, v. 30, n. 2, p. 371-413, 2014.

WILBUR, R. **American sign language: linguistic and applied dimensions**. San Diego, California: College Hill Press, 1987.

WILBUR, R. B. Modality and the structure of language: Sign languages versus signed systems. *In*: MARSCHARK, M.; SPENCER, P. E. (ed.). **Oxford Handbook of Deaf Studies, Language, and Education**. New York: Oxford University Press, 2003. p. 332-346.

ZANCANARO JUNIOR, Luiz Antônio. **Produções em libras como segunda língua por ouvintes não fluentes e fluentes: um olhar atento para os parâmetros fonológicos**. 2013. Dissertação (Mestrado em Linguística) – Universidade Federal de Santa Catarina, Florianópolis, 2013.

APÊNDICE – CORPUS CONSTITUÍDO PARA A TESE

VERBOS DE MOVIMENTO INERENTE

Verbo IR

(1)

				
a) Qr-Code: 				
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu fui para a escola.				
c) Transcrição em LSB: IX-1s IR.DIR ESCOLA.				
				
IX-1s	IR.DIR			ESCOLA

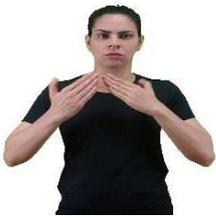
Fonte: Elaborado pela autora (2023)

(2)

				
a) Qr-Code: 				
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você foi para a escola.				
c) Transcrição em LSB: IX-2s IR.DIR ESCOLA.				
				
IX-2s	IR.DIR			ESCOLA

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

(3)

		
a) Qr-Code:	SCAN ME	
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria foi para a escola.		
c) Transcrição em LSB: M-A-R-I-A IR.DIR ESCOLA.		
		
M-A-R-I-A	IR.DIR	ESCOLA

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Verbo VIR

(4)

		
a) Qr-Ccode:		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu vim da escola.		
c) Transcrição em LSB: IX-1s VIR.DIR ESCOLA.		
		
IX-1s	VIR.DIR	ESCOLA

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

(5)

		
<p>a) Qr-Code: </p>		
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Você veio da escola.</p>		
<p>c) Transcrição em LSB: IX-2s VIR.DIR ESCOLA.</p>		
 IX-2s	 VIR.DIR	 ESCOLA

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

(6)

		
<p>a) Qr-Code:</p>		
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria veio da escola.</p>		
<p>c) Transcrição em LSB: M-A-R-I-A VIR.DIR ESCOLA.</p>		
 M-A-R-I-A	 VIR.DIR	 ESCOLA

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Verbo VOLTAR

(7)

 <p>a) Qr-Code: SCAN ME</p>			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu voltei da escola.			
c) Transcrição em LSB: IX-1s VOLTAR.DIR ESCOLA.			
 <p>IX-1s</p>	 <p>VOLTAR.DIR</p>		 <p>ESCOLA</p>

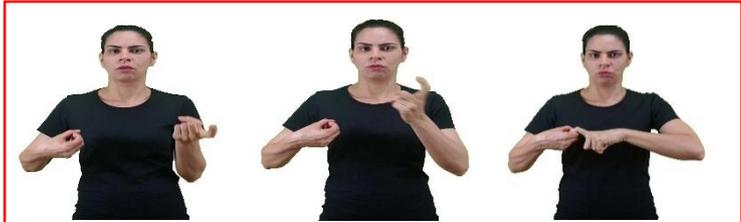
Fonte: Elaborado pela autora (2023)

(8)

 <p>a) Qr-Code:</p>			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você voltou da escola.			
c) Transcrição em LSB: IX-2s VOLTAR.DIR ESCOLA.			
 <p>IX-2s</p>	 <p>VOLTAR.DIR</p>		 <p>ESCOLA</p>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

(9)

		
a) Qr-Code:		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria voltou da escola.		
c) Transcrição em LSB: M-A-R-I-A VOLTAR. <i>DIR</i> ESCOLA.		
		
M-A-R-I-A	VOLTAR. <i>DIR</i>	ESCOLA

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

Verbo SAIR

(10)

		
a) Qr-Code:		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu saí da escola.		
c) Transcrição em LSB: ESCOLA IX- _{1s} SAIR. <i>DIR</i> .		
		
ESCOLA	IX- _{1s}	SAIR. <i>DIR</i>

Fonte: Elaborado pela autora (2023)

(11)

		
a) Qr-Code: 		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você saiu da escola.		
c) Transcrição em LSB: ESCOLA IX-2s SAIR.DIR.		
 <p>ESCOLA</p>	 <p>IX-2s</p>	 <p>SAIR.DIR</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(12)

		
a) Qr-Code: 		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria saiu da escola.		
c) Transcrição em LSB: ESCOLA M-A-R-I-A SAIR.DIR.		
 <p>ESCOLA</p>	 <p>M-AR-I-A</p>	 <p>SAIR.DIR</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

Verbo CHEGAR

(13)

		
<p>a) Qr-Code: SCAN ME</p>		
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu cheguei à escola.</p>		
<p>c) Transcrição em LSB: ESCOLA IX-1s CHEGAR.DIR.</p>		
		
<p>ESCOLA</p>	<p>IX-1s</p>	<p>CHEGAR.DIR</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(14)

		
<p>a) Qr-Code: SCAN ME</p>		
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Você chegou à escola.</p>		
<p>c) Transcrição em LSB: ESCOLA IX-2s CHEGAR.DIR.</p>		
		
<p>ESCOLA</p>	<p>IX-2s</p>	<p>CHEGAR.DIR</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(15)

		
a) Qr-Code: SCAN ME		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria chegou à escola.		
c) Transcrição em LSB: ESCOLA MA-R-I-A CHEGAR.DIR.		
 <p>ESCOLA</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>	 <p>CHEGAR.DIR</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

Verbo ENTRAR

(16)

		
a) Qr-Code: SCAN ME		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu entrei na escola.		
c) Transcrição em LSB: ESCOLA IX-1s ENTRAR.DIR.		
 <p>ESCOLA</p>	 <p>IX-1s</p>	 <p>ENTRAR.DIR</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(17)

		
a) Qr-Code: 		
b) Tradução para Língua Português (PB): Maria entrou na escola.		
c) Transcrição em LSB: ESCOLA M-A-R-I-A ENTRAR.DIR.		
 ESCOLA	 M-A-R-I-A	 ENTRAR.DIR

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

VERBOS DE MOVIMENTO CAUSADO

Verbo ENVIAR

(18)

			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu enviei a caixa ao banco.			
c) Transcrição em LSB: CAIXA IX-1s ENVIAR.DIR BANCO.			
 CAIXA	 IX-1s	 ENVIAR.DIR	 BANCO

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(19)

			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você enviou a caixa ao banco.			
c) Transcrição em LSB: CAIXA BANCO IX-2s ENVIAR.DIR.			
 CAIXA	 BANCO	 IX-2s	 ENVIAR.DIR

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(20)

					
a) Qr-Code: 					
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria enviou uma caixa ao banco.					
c) Transcrição em LSB: M-A-R-I-A ENVIAR.DIR CAIXA BANCO.					
 M-A-R-I-A	 ENVIAR.DIR			 CAIXA	 BANCO

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(21)

 a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu enviei uma caixa para Maria.			
c) Transcrição em LSB: CAIXA IX-1s ENVIAR.DIR M-A-R-I-A.			
 CAIXA	 IX-1s	 ENVIAR.DIR	 M-A-R-I-A

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(22)

 a) Qr-Code: SCAN ME		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu enviei uma caixa para você.		
c) Transcrição em LSB: CAIXA 1s-ENVIAR.DIR POSS2s.		
 CAIXA	 1s-ENVIAR.DIR	 POSS2s

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(23)

			
<p>a) Qr-Code: </p>			
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Você enviou uma caixa para mim.</p>			
<p>c) Transcrição em LSB: CAIXA IX-2s ENVIAR.DIR POSS1s.</p>			
 <p>CAIXA</p>	 <p>IX-2s</p>	 <p>ENVIAR.DIR</p>	 <p>POSS1s</p>

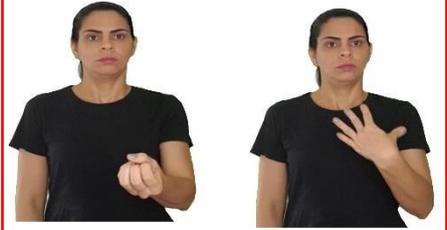
Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(24)

			
<p>a) Qr-Code: </p>			
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Você enviou uma caixa para Maria.</p>			
<p>c) Transcrição em LSB: CAIXA IX-2s ENVIAR.DIR M-A-R-I-A.</p>			
 <p>CAIXA</p>	 <p>IX-2s</p>	 <p>ENVIAR.DIR</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(25)

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria enviou uma caixa para mim.			
c) Transcrição em LSB: CAIXA M-A-R-I-A ENVIAR.DIR POSS _{1s} .			
 <p>CAIXA</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>	 <p>ENVIAR.DIR</p>	 <p>POSS_{1s}</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(26)

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria enviou uma caixa para você.			
c) Transcrição em LSB: CAIXA M-A-R-I-A ENVIAR.DIR POSS _{2s} .			
 <p>CAIXA</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>	 <p>ENVIAR.DIR</p>	 <p>POSS_{2s}</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

Verbo TRANSFERIR

(27)

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu transferi o dinheiro para Maria.			
c) Transcrição em LSB: DINHEIRO IX-1s TRANSFERIR.DIR M-A-R-I-A.			
			
DINHEIRO	IX-1s	TRANSFERIR.DIR	M-A-R-I-A

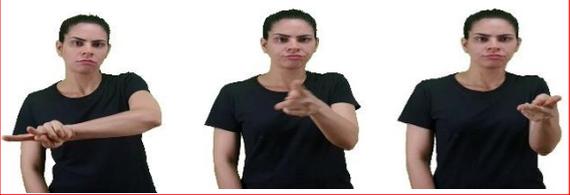
Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(28)

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Português (PB): Eu transferi o dinheiro para você.			
c) Transcrição em LSB: DINHEIRO IX-1s TRANSFERIR.DIR POSS _{2s} .			
			
DINHEIRO	IX-1s	TRANSFERIR.DIR	POSS _{2s}

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(29)

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você transferiu o dinheiro para Maria.			
c) Transcrição em LSB: DINHEIRO IX-2s TRANSFERIR.DIR M-A-R-I-A.			
 DINHEIRO	 IX-2s	 TRANSFERIR.DIR	 M-A-R-I-A

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(30)

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você transferiu o dinheiro para mim.			
c) Transcrição em LSB: DINHEIRO IX-2s TRANSFERIR.DIR POSS _{1s} .			
 DINHEIRO	 IX-2s	 TRANSFERIR.DIR	 POSS_{1s}

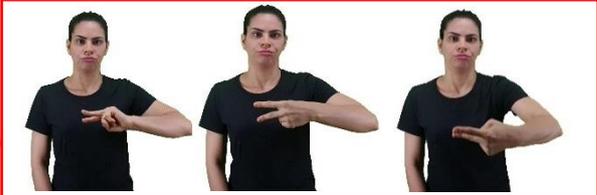
Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(31)

			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria transferiu o dinheiro para mim.			
c) Transcrição em LSB: DINHEIRO M-A-R-I-A TRANSFERIR. <i>DIR</i> POSS _{1s} .			
			
DINHEIRO	M-A-R-I-A	TRANSFERIR. <i>DIR</i>	POSS _{1s}

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(32)

			
a) Qr-Code: 			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria transferiu o dinheiro para você.			
c) Transcrição em LSB: DINHEIRO M-A-R-I-A TRANSFERIR. <i>DIR</i> POSS _{2s} .			
			
DINHEIRO	M-A-R-I-A	TRANSFERIR. <i>DIR</i>	POSS _{2s}

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

Verbo LEVAR

(33)

			
a) Qr-Code:	SCAN ME		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu levei um presente para Maria.			
c) Transcrição em LSB: IX-1s LEVAR.DIR PRESENTE M-A-R-I-A.			
 <p>IX-1s</p>	 <p>LEVAR.DIR</p>	 <p>PRESENTE</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(34)

			
a) Qr-Code:	SCAN ME		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu levei um presente para você.			
c) Transcrição em LSB: IX-1s LEVAR.DIR PRESENTE POSS _{2s} .			
 <p>IX-1s</p>	 <p>LEVAR.DIR</p>	 <p>PRESENTE</p>	 <p>POSS_{2s}</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(35)

 a) Qr-Code: SCAN ME
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você levou um presente para mim.
c) Transcrição em LSB: IX-2s LEVAR.DIR PRESENTE POSS1s.
<div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">  IX-2s </div> <div style="text-align: center;">  LEVAR.DIR </div> <div style="text-align: center;">  PRESENTE </div> <div style="text-align: center;">  POSS1s </div> </div>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

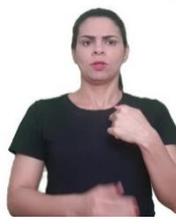
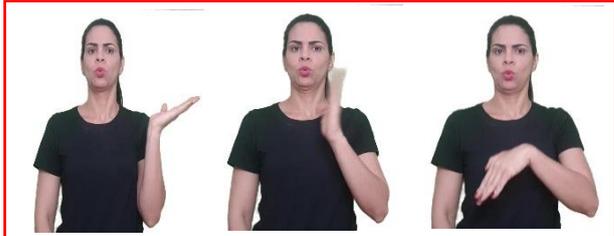
(36)

 a) Qr-Code: SCAN ME
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria levou um presente para você.
c) Transcrição em LSB: MARIA LEVAR.DIR PRESENTE POSS2s.
<div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">  M-A-R-I-A </div> <div style="text-align: center;">  LEVAR.DIR </div> <div style="text-align: center;">  PRESENTE </div> <div style="text-align: center;">  POSS2s </div> </div>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

Verbo TRAZER

(37)

 a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu trouxe um livro para casa.			
c) Transcrição em LSB: LIVRO IX-1s TRAZER.DIR CASA.			
 LIVRO	 IX-1s	 TRAZER.DIR	 CASA

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(38)

 a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você trouxe um livro para casa.			
c) Transcrição em LSB: LIVRO IX-2s TRAZER.DIR CASA.			
 LIVRO	 IX-2s	 TRAZER.DIR	 CASA

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(39)

a) Qr-Code: 

b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria trouxe um livro para casa.

c) Transcrição em LSB: LIVRO M-A-R-I-A TRAZER.*DIR* CASA.



LIVRO M-A-R-I-A TRAZER.*DIR* CASA

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(40)

a) Qr-Code: 

b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu trouxe um presente para a Maria.

c) Transcrição em LSB: IX-1s TRAZER.*DIR* PRESENTE POSS M-A-R-I-A.



IX-1s TRAZER.*DIR* PRESENTE POSS M-A-R-I-A

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(41)

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu trouxe um presente para você.			
c) Transcrição em LSB: IX-1s TRAZER.DIR PRESENTE POSS2s.			
 <p>IX-1s</p>	 <p>TRAZER.DIR</p>	 <p>PRESENTE</p>	 <p>POSS2s</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(42)

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você trouxe um presente para mim.			
c) Transcrição em LSB: IX-2s TRAZER.DIR PRESENTE POSS1s.			
 <p>IX-2s</p>	 <p>TRAZER.DIR</p>	 <p>PRESENTE</p>	 <p>POSS1s</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(43)

				
a) Qr-Code:	SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você trouxe um presente para Maria.				
c) Transcrição em LSB: IX-2s TRAZER.DIR PRESENTE POSS M-A-R-I-A.				
				
IX-2s	TRAZER.DIR	PRESENTE	POSS	M-A-R-I-A

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(44)

			
a) Qr-Code:	SCAN ME		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria trouxe um presente para mim.			
c) Transcrição em LSB: M-A-R-I-A TRAZER.DIR PRESENTE POSS _{1s} .			
			
M-A-R-I-A	TRAZER.DIR	PRESENTE	POSS _{1s}

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(45)

			
<p>a) Qr-Code: SCAN ME</p>			
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria trouxe um presente para você.</p>			
<p>c) Transcrição em LSB: M-A-R-I-A TRAZER.<i>DIR</i> PRESENTE POSS_{2s}.</p>			
 <p>M-A-R-I-A</p>	 <p>TRAZER.<i>DIR</i></p>	 <p>PRESENTE</p>	 <p>POSS_{2s}</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

Verbo PUXAR

(46)

		
<p>a) Qr-Code: SCAN ME</p>		
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu puxei a corda.</p>		
<p>c) Transcrição em LSB: _a-CORDA IX-_{1s} _a-PUXAR.<i>DIR</i>.</p>		
 <p>_a-CORDA</p>	 <p>EU</p>	 <p>_a-PUXAR.<i>DIR</i></p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(47)

		
<p>a) Qr-Code: SCAN ME</p>		
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Você puxou a corda.</p>		
<p>c) Transcrição em LSB: <i>a-CORDA IX-2s a-PUXAR.DIR.</i></p>		
 <p><i>a-CORDA</i></p>	 <p><i>IX-2s</i></p>	 <p><i>a-PUXAR.DIR</i></p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(48)

		
<p>a) Qr-Code: SCAN ME</p>		
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria puxou a corda.</p>		
<p>c) Transcrição em LSB: <i>a-CORDA M-A-R-I-A a-PUXAR.DIR.</i></p>		
 <p><i>a-CORDA</i></p>	 <p><i>M-A-R-I-A</i></p>	 <p><i>a-PUXAR.DIR</i></p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

Verbo EMPURRAR

(49)

		
a) Qr-Code:	SCAN ME	
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu empurrei o carro.		
c) Transcrição em LSB: a-CARRO IX-1s EMPURRAR.DIR-a.		
		
a-CARRO	IX-1s	EMPURRAR.DIR-a

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(50)

		
a) Qr-Code:	SCAN ME	
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você empurrou o carro.		
c) Transcrição em LSB: a-CARRO IX-2s EMPURRAR.DIR-a.		
		
a-CARRO	IX-2s	EMPURRAR.DIR-a

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(51)

		
a) Qr-Code:	SCAN ME	
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria empurrou o carro.		
c) Transcrição em LSB: a -CARRO M-A-R-I-A EMPURRAR.DIR- a .		
 a -CARRO	 M-A-R-I-A	 EMPURRAR.DIR- a

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

Verbo CARREGAR

(52)

	
a) Qr-Code:	SCAN ME
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu carreguei a mala até o carro.	
c) Transcrição em LSB: a -CARRO $1s$ -CARREGAR.DIR -MALA- a .	
 a -CARRO	 $1s$ -CARREGAR.DIR -MALA- a

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(53)

		
a) Qr-Code: 		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você carregou a mala até o carro.		
c) Transcrição em LSB: a-CARRO IX-2s CARREGAR.DIR -MALA-a		
 <p>a-CARRO</p>	 <p>IX-2s</p>	 <p>CARREGAR.DIR -MALA-a</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(54)

		
a) Qr-Code: 		
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria carregou a mala até o carro.		
c) Transcrição em LSB: a-CARRO M-A-R-I-A CARREGAR.DIR -MALA-a		
 <p>a-CARRO</p>	 <p>M-A-R-I-A</p>	 <p>CARREGAR.DIR -MALA-a</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

Verbo ARRASTAR

(55)

			
<p>a) Qr-Code: SCAN ME</p>			
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu arrastei o sofá até a parede.</p>			
<p>c) Transcrição em LSB: PAREDE-_a SOFA IX-_{1s} ARRASTAR.DIR-_a</p>			
 <p>_a-PAREDE</p>	 <p>SOFÁ</p>	 <p>IX-_{1s}</p>	 <p>ARRASTAR.DIR-_a</p>

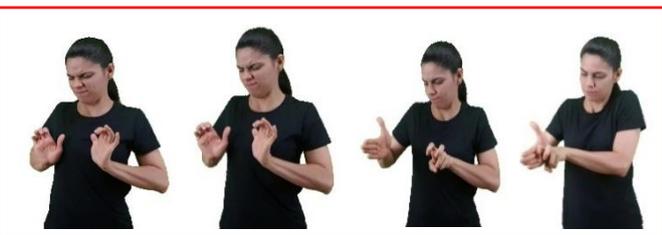
Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(56)

			
<p>a) Qr-Code: SCAN ME</p>			
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Você arrastou o sofá até a parede.</p>			
<p>c) Transcrição em LSB: PAREDE-_a SOFA IX-_{2s} ARRASTAR.DIR-_a</p>			
 <p>_a-PAREDE</p>	 <p>SOFÁ</p>	 <p>IX-_{2s}</p>	 <p>ARRASTAR.DIR-_a</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(57)

 a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Maria arrastou o sofá até a parede.			
c) Transcrição em LSB: <i>a</i> -PAREDE SOFÁ M-A-R-I-A ARRASTAR. <i>DIR</i> <i>a</i>			
 <i>a</i> -PAREDE	 SOFÁ	 M-A-R-I-A	 ARRASTAR. <i>DIR</i> <i>a</i>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

VERBOS DE MOVIMENTO BALÍSTICO

Verbo CHUTAR

(58)

 a) Qr-Code: SCAN ME				
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu chutei a bola para Pedro.				
c) Transcrição em LSB: BOLA IX-1s CHUTAR. <i>DIR</i> POSS P-E-D-R-O.				
 BOLA	 IX-1s	 CHUTAR. <i>DIR</i>	 POSS	 P-E-D-R-O

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(59)

 a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu chutei a bola para você.			
c) Transcrição em LSB: BOLA IX-1s CHUTAR.DIR POSS _{2s} .			
 BOLA	 IX-1s	 CHUTAR.DIR	 POSS _{2s}

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(60)

 a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você chutou a bola para mim.			
c) Transcrição em LSB: BOLA IX-2s CHUTAR.DIR POSS _{1s}			
 BOLA	 IX-2s	 CHUTAR.DIR	 POSS _{1s}

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(61)

				
a) Qr-Code: SCAN ME				
b) Tradução para Língua Portuguesa: Você chutou a bola para Pedro.				
c) Transcrição em LSB: BOLA IX-2s CHUTAR.DIR POSS P-E-D-R-O.				
				
BOLA	IX-2s	CHUTAR.DIR	POSS	P-E-D-R-O

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(62)

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Pedro chutou a bola para mim.			
c) Transcrição em LSB: BOLA P-E-D-R-O CHUTAR.DIR POSS _{1s} .			
			
BOLA	P-E-D-R-O	CHUTAR.DIR	POSS _{1s}

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(63)

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Pedro chutou a bola para você.			
c) Transcrição em LSB: BOLA P-E-D-R-O CHUTAR. <i>DIR</i> POSS _{2s} .			
			
BOLA	P-E-D-R-O	CHUTAR. <i>DIR</i>	POSS _{2s}

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

Verbo JOGAR

(64)

			
a) Qr-Code: SCAN ME			
b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu joguei a bola para Maria.			
c) Transcrição em LSB: BOLA IX-1s JOGAR. <i>DIR</i> MARIA.			
			
BOLA	IX-1s	JOGAR. <i>DIR</i>	M-A-R-I-A

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(65)

			
<p>a) Qr-Code: SCAN ME</p>			
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Eu joguei a bola para você.</p>			
<p>c) Transcrição em LSB: BOLA IX-1s JOGAR.DIR POSS2s.</p>			
 <p>BOLA</p>	 <p>IX-1s</p>	 <p>JOGAR.DIR</p>	 <p>POSS2s</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)

(66)

			
<p>a) Qr-Code: SCAN ME</p>			
<p>b) Tradução para Língua Portuguesa: Você jogou a bola para mim.</p>			
<p>c) Transcrição em LSB: BOLA IX-2s JOGAR.DIR POSS1s.</p>			
 <p>BOLA</p>	 <p>IX-2s</p>	 <p>JOGAR.DIR</p>	 <p>POSS1s</p>

Fonte: Elaborada pela autora (2023)