**Языковая система жестовых языков**

***Авдеева Яна Тарасовна***

*аспирант*

*Московский государственный университет М.В. Ломоносова, филологический факультет, Москва, Россия*

*E-mail:* [*avd9597@yandex.ru*](mailto:avd9597@yandex.ru)

В жестовом языке присутствуют уровни языка, идентичные выделяемым уровням в звучащих языках [Stoke 1960]. В жестовых языках выделяются элементарные мельчайшие единицы, которые не обладают значением, но являются внешними дифференциаторами других, более сложных единиц, например аналогами дифференциальных сем при рассмотрении лексических единиц в жестовых языках можно обозначить части жеста. При рассмотрении жестов «Москва» и «старый» – форма кисти руки, локализация и ориентация идентичны, однако отличие в демонстрации жеста заключается именно в движении (один из параметров жеста). Жест «старый» демонстрируется с помощью сжатого кулака, локализируемого у щеки, а движение направлено вниз. Демонстрация жеста «Москва» идентично, однако отличием служит движение – оно демонстрируется с помощью касания щеки. Таким образом можно подчеркнуть системные сходства между формой жеста и формой слова.

Существуют и аналоги морфем обладающими значением, но не обладающими синтаксической самостоятельностью, которые не выполняют номинативную функцию. Уровни жестового языка организованы иерархически, единицы одного уровня могут вступать в синтагматические и парадигматические отношения. Жест является аналогом слова в звучащем языке, жесты складываются в предложения согласно правилам построения в жестовом языке идентично словам в звучащих. Более того, стоит отметить, что порядок жестов в предложении не случаен, существует вариативность повествования и наличие сложных предложений.   
  
  
**Литература**

1. Stokoe W. Sign Language Structure: An outline of the Visual Communication Systems of the American Deaf. – 1960 [электронный ресурс: http://saveourdeafschools.org/stokoe\_1960.pdf.]