

**СИСТЕМА ПРОСТРАНСТВЕННЫХ МОДЕЛЕЙ  
ЭЛЕМЕНТАРНЫХ ПРОСТЫХ ПРЕДЛОЖЕНИЙ  
В ТУНДРОВИИ И ЛЕСНОМ ДИАЛЕКТАХ  
НЕНЕЦКОГО ЯЗЫКА<sup>1</sup>**

**Введение**

Данная работа посвящена исследованию вопроса о том, каким образом ненецкий язык «организует» разнообразные пространственные отношения, другими словами, по каким синтаксическим моделям строятся разнообразные фразы пространственной семантики. Результатом работы является построение системы пространственных моделей элементарных простых предложений (ЭПП) как единиц языка с учетом их парадигматического варьирования.

Материалом для статьи послужила выборка примеров на тундровом и лесном диалектах ненецкого языка. Источником примеров тундрового диалекта являются произведения ненецкого фольклора, собранные и опубликованные такими исследователями, как Н. М. Терещенко, К. Лабанаускас, Е. Т. Пушкарева, а также грамматики, словари, учебные пособия.

По лесному диалекту мы использовали полевые материалы – тексты, диалоги, анкеты, записанные в экспедициях в пос. Варьёган Нижневартовского района Ханты-Мансийского АО, пос. Тарко-Сале, пос. Харампур, стойбища Военто и Медвежья гора Ямало-Ненецкого АО в 2000–2002 гг. Собранные нами полевые материалы по лесному диалекту охватывают два говора – аганский и пуровский.

Основной метод, применяемый при работе, – метод моделирования предложений – заключается в извлечении из языковых примеров образцов, или *моделей*, по которым строятся высказывания.

Под *пространственной моделью* (далее – ПМ) мы понимаем языковую единицу, формальный план которой манифестируется структурной схемой, содержащей локализатор в качестве обязательного компонента, смысловая сторона – пропозицией, характеризующей конкретные ориентационно-локализационные отношения между ориентиром и ориентируемым. *Классом моделей* мы называем совокупность моделей, имеющих тождественную интегрирующую сему в пропозиции.

В ненецком языке ПМ широко варьируют в структурном и семантическом плане.

<sup>1</sup> Работа выполнена при поддержке РГНФ (грант № 01-04-273а) и Президиума СО РАН (экспедиционные гранты 2000–2002 гг.).

*Структурные варианты* представляют собой вариации формального плана модели. Приведем примеры двух структурных вариантов:

(1) лесн. (апудэссивная локативная модель)

*Канна ты мят кэвхана вы''ны* [АВО, В-2001].

канна	ты=∅	мя=т	кэвхана	вы''ны=∅
больной	олень=NOM/Sg	чум=GEN/Sg	около	лежать=SUBJ/3/Sg

‘Больной олень лежал плашмя рядом с чумом.’

(2) лесн. (апудэссивная локативная модель)

*Мя''ма'' тиц тятхана патды* [АЗО, В-2001].

мя''ма''	тиц=∅	тят=хана
чум=NOM/Sg/POSS/1/Pl	лес=GEN/Sg	край=LOC/Sg

патды=∅  
стоять торчком=SUBJ/3/Sg  
‘Наш чум стоит торчком на краю леса.’

В первом предложении локализатор выражен субстантивно-последложным способом при помощи сочетания *мят кэвхана* ‘около чума’, во втором – именем в местно-творительном падеже *тятхана* ‘на краю (леса)’.

*Семантические варианты* характеризуются видоизменениями в пропозиции модели. Существуют два вида семантического варьирования: 1) варьирование, связанное со сдвигом в пространственной семантике и обусловленное значением локализатора; 2) варьирование на непространственном уровне, обусловленное значением предиката, характеризующим субъект или объект локализации, характер совершения движения или местонахождения.

Приведенные примеры 1 и 2 являются вариантами апудэссивной модели пространственного уровня, так как различаются по семантической оппозиции сопространственности / несопространственности, которая выявляется через значение локализатора: в первом примере субъект и ориентир находятся в отношениях несопространственности, во втором – сопространственности.

Семантическое варьирование на непространственном уровне представлено в примерах 3 и 4:

(3) тундр. (суперэссивная модель локализуемого движения)

Ҳацекы'' салаба' нимня едейку'' [Тер-65, с. 87].

Ҳацекы='' салаба=' нимня едейку=''  
дети=NOM/Pl лед=GEN/Sg по кататься=SUBJ/3/Pl  
'Дети катаются по льду.'

(4) тундр. (суперэссивная модель локализуемого движения)

Хохорэй Ҳамдэдо' нимня энзирцеты [Тер-65, с. 98].

хохорэй=∅ Ҳамдэ=до' нимня  
лебедь=NOM/Sg трава=GEN/Sg/POSS/3/Pl по  
энзир=цеты=∅  
важно вышагивать=HAB=SUBJ/3/Sg  
'Лебедь важно ходил по траве.'

В первом предложении значение глагола *едейкось* 'кататься' образует семантический вариант стремительного неоднаправленного перемещения в замкнутом пространстве, в то время как во втором семантика глагола *энзирць* 'важно вышагивать' характеризует размеренное степенное движение.

### 1. Особенности пространственных моделей в общей системе моделей языка

Пространственные модели ЭПП в ненецком языке составляют группу предложений, которая характеризуется особой семантикой: пространственные конструкции определяют объекты действительности с точки зрения их пространственного расположения – статического или динамического. Данная семантическая особенность обуславливает обязательное наличие в структурной схеме локативного компонента, что является важным отличием пространственных моделей. Опираясь на терминологию, введенную Sjöström [1990], мы выделяем четыре основных типа локализатора:

1) *локатив* – статический локализатор, обозначающий местонахождение предмета, например:

(5) тундр.

[Нер мадамсянню хой' Ҳаном' сердадамсь,] хой' Ҳанони мюня хавэв [ФН, с. 94].

не=р ма=дам=ся=нино хой' Ҳано=м'  
женщина=POSS/2/Sg говорить=SUBJ/1/Sg=PAST=AFF колданка=ACC/Sg  
серда=дам=сь хой' Ҳано=ни мюня  
сделать=SUBJ/1/Sg=PAST колданка=GEN/Sg/POSS/1/Sg внутри  
хас=вэ=в  
оставить=EVID=OBJ/Sg/SUBJ/1/Sg

Букв.: Женщина, говорил же я: колданку сделал, внутри колданки оставил его (нож).  
'[Я говорил тебе, что выдолбил колданку,] его (нож) в лодке оставил.'

2) *адлокатив*, характеризующий направление куда-либо, например:

(6) тундр.

Тарча вади намдмахад нярава паны мэтаха' тад ладади' Ҳани, сивв хасавар, сивв нер ян' мантэй'', мяту' малүэ тахара [НФ-95, с. 13].

тарча вади/∅ намд=ма=хал нярава  
такой слово/ACC/Pl услышать=VN=ABL/Sg медный  
паны=м мэ=га=ха' тад лада=ди'  
одежда=ACC/Sg носить=PrP=du потом ударить=OBJ/3/Du  
Ҳани сивв хасавар=р сивв  
снова с,мь мужчина=NOM/Sg/POSS/2/Sg семь  
не=р я=н' мантэй=''  
женщина=NOM/Sg/POSS/2/Sg земля=DAT/Sg упасть=REFL/3/Sg  
мя=ту' мал=нэ тахара=∅  
чум=NOM/Sg/POSS/3/Pl весь=TRSL развалиться=SUBJ/3/Sg

'Услышав такие слова, двое одетых в медную одежду ударили так, что семь мужчин и семь женщин упали на землю, а их чум полностью развалился.'

3) *делокатив*, характеризующий направление откуда-либо, например:

(7) лесн.

Нешама'' пня тую''лок ватяхат Ҳатхадя [АВО, В-2001].

неша=ма'' пня=ң то''лок  
отец=NOM/Sg/POSS/1/Pl дерево=GEN/Sg бревно/ACC  
ватя=хат Ҳат=хадя=∅  
холм=ABL/Sg спустить=MOM=SUBJ/3/Sg  
'Отец легко скатил бревно с пригорка.'

4) *транслокатив*, указывающий на трассу, относительно которой происходит движение, например:

(8) тундр.

Вэнекочар Ҳани хасуй явна ядэлы'', хата Ҳэвадэй'' [НФ-95, с. 12].

вэнеко=ча=р Ҳани хасуй я=вна  
собака=DIM=NOM/Sg/POSS/2/Sg а сухой земля=PROLAT/Sg  
ядэ=лы='' хата=∅ Ҳэ=вадэй''  
идти пешком=INCH=REFL/3/Sg плавать=CONV быть=NEG-PART  
'А собачонка пошла по сухой земле и плавать больше не плавает.'

Тип локализатора играет основную роль при систематизации ПМ: так, например, локатив характеризует бытийно-локативные модели, в то время

как адлокатив, делокатив и транслокатив – модели движения, а именно адлокативные, делокативные и транслокативные модели соответственно.

Второй важной дифференциальной чертой ПМ является богатое семантическое варьирование, которое обусловлено наличием в ненецком языке многокомпонентных пространственных глаголов, обогащающих семантическое наполнение пространственных конструкций ненецкого языка.

## 2. Система ПМ ненецкого языка

Мы выделяем три блока ПМ: 1) статические модели – бытийно-локативные модели и модели обладания; 2) динамические модели – модели движения; 3) промежуточные модели – модели локализуемого движения (см. таблицы 1 и 2).

Статические и динамические модели различаются, во-первых, по семантике предиката, отражающего статику или динамику действия, во-вторых, по типу локализатора: в статических моделях локализатор характеризует существование и местонахождение, в динамических – перемещение субъекта или объекта. Модели локализуемого движения представляют собой отдельный класс, так как они формируются при помощи статического локализатора и динамического глагольного предиката.

Все представленные в таблицах 1 и 2 классы ПМ можно разделить на две группы.

К первой группе относятся модели обладания, модели, ориентированные относительно пространственного объекта, а также модель исчезновения с имплицитным локализатором, которые не допускают никакого семантического или структурного варьирования.

Ко второй группе можно отнести все остальные классы моделей, подразделяющиеся на конкретные ПМ, типы которых перечислены в таблице 3.

В зависимости от того, что выступает в качестве ориентира – конкретный пространственный объект или действующее лицо, выделяются два типа ПМ:

1) дейктические модели, описывающие пространственные отношения между субъектом и говорящим или действующим лицом, например:

(9) лесн. (дейктическая модель существования)

*Тайна пай ши тадя наймай* [ТПГ, Т-С-2002].

тайна	пай	ши=∅	тадя=∅	най=май
там	камень	отверстие=NOM/Sg	иметься=CONV	быть=PP

‘Там была пещера.’

## Классы статических моделей и моделей локализуемого движения

	Статические модели			Модели локализации движения	
	Бытийно-локативные модели				
	Бытийные модели	Бытийно-перцептивные модели	Локативные модели		
Неказуативные	Модели существования: $Loc N^{ex} Nom V_f^{ex}$	Модели появления: $Loc N^{ex} Nom V_f^{ex-perc/ist}$	$N^{ex} Nom Loc V_f^{loc}$	Модель обладания: $N^{possr} Gen N^{possy} Nom/POSS V_f^{poss}$	Модели движения, ориентированного относительно статического объекта: $N^{sg} Nom Loc^{st} V_f^{mot}$
	Количественные модели: $Loc N^{ex} Nom Quant = // (cop)$	Модели исчезновения: с имплицитным локализатором –  $(Loc) N^{ex} Nom V_f^{ex-perc/fin}$		Количественная модель обладания: $N^{possr} Gen N^{possy} Nom/POSS Quant = // (cop)$	
	Модели отсутствия: $Loc N^{ex} Nom V_f^{ex-neg}$	с эксплицитным локализатором –  $N^{loc} Gen N^{ex} Nom V_f^{ex-perc/fin}$	Модель необладания: $N^{possr} Gen N^{possy} Nom/POSS V_f^{poss-neg}$		
Казуативные			$Loc N^{causr} Nom N^{causv} Acc V_f^{caus-loc}$		

## Классы динамических моделей

		Модели, описывающие путь перемещения			Модели, ориентированные относительно пространственного объекта
		Адлокативные модели	Делокативные модели	Транслокативные модели	
Некаузативные	Модели адлокативного движения: $N^{ng}_{Nom} Adloc V_f^{mot}$	Модели делокативного движения: $N^{ng}_{Nom} Deloc V_f^{mot}$	$N^{ng}_{Nom} Trloc V_f^{mot}$		Модель преодоления пространства: $N^{ng}_{Nom} N^{ob-surr}_{Acc} V_f^{mot}$
	Модели субъектного помещения: $N^{ng}_{Nom} Adloc V_{f/REFL}^{adloc}$	Модели субъектного удаления: $N^{ng}_{Nom} Deloc V_{f/REFL}^{deloc}$			Модель полного охвата пространства: $N^{ng}_{Nom} N^{ob-loc}_{Acc} V_f^{mot}$
Каузативные	Модели адлокативного движения: $Adloc N^{causr}_{Nom} N^{ob-causv}_{Acc} V_f^{caus-mot}$	Модели делокативного движения: $Deloc N^{causr}_{Nom} N^{ob-causv}_{Acc} V_f^{caus-mot}$	$Trloc N^{causr}_{Nom} N^{ob-causv}_{Acc} V_f^{caus-mot}$		
	Модели помещения объекта: $Adloc N^{causr}_{Nom} N^{ob-causv}_{Acc} V_f^{caus-adloc}$	Модели удаления объекта: $Deloc N^{causr}_{Nom} N^{ob-causv}_{Acc} V_f^{caus-deloc}$			

**Локализации и ориентации, используемые при обозначении пространственных моделей**

Локализации	Ориентации				
	<i>эссив</i> 'покой'	<i>латив</i> 'перемещение куда'	<i>элатив</i> 'перемещение откуда'	<i>пролатив</i> 'перемещение через'	<i>директив</i> 'перемещение по направлению к или от'
<i>апуд-</i> 'около'	апудэссивный	апудлативный	апудэлативный	апудпролативный	— <sup>2</sup>
<i>ин-</i> 'внутри'	инэссивный	инлативный	инэлативный	инпролативный	—
<i>супер-</i> 'на поверхности'	суперэссивный	суперлативный	суперэлативный	суперпролативный	—
<i>суб-</i> 'под'	субэссивный	сублативный	субэлативный	субпролативный	—
<i>ад-</i> 'сбоку'	—	—	адэлативный	—	—
<i>пост-</i> 'сзади'	постэссивный	постлативный	постэлативный	постпролативный	—
<i>анте-</i> 'перед'	антеэссивный	антелативный	антеэлативный	антепролативный	—
<i>интер-</i> 'между, среди'	интерэссивный	интерлативный	интерэлативный	интерпролативный	—
<i>меди-</i> 'посреди, на середине'	медиэссивный	медилативный	медиэлативный	медипролативный	—
<i>аут-</i> 'снаружи'	аутэссивный	аутлативный	аутэлативный	аутпролативный	—
<i>мульти-</i> 'разные направления'	—	мультилативный	—	—	—

<sup>2</sup> Ориентация «директив» может сочетаться с ориентациями «латив» и «элатив», формируя адлокативные и делокативные директивные модели.

Пропозиция дейктических моделей включает в себе лишь указание на месторасположение того или иного субъекта, не называя конкретного места;

2) модели, описывающие расположение субъекта относительно определенного пространственного объекта, например:

(10) лесн. (суперэссивная локативная модель)

Ѓу'' кан ниня џэ'' [АЗО, В-2001].

џу''	кан=∅	ниня	џэ''
жердь=NOM/Pl	нарта=GEN/Sg	на	быть=SUBJ/3/Pl

'Жерди для чума лежали на нарте.'

В приведенном примере субъект *џу''* 'жерди' расположен на поверхности пространственного объекта, в качестве которого выступает *кан* 'нарта', таким образом, субъект локализуется относительно конкретного объекта.

Пространственные отношения, характеризующие существование, местонахождение и перемещение субъекта относительно системы пространственных координат, конкретизируются на основе десяти локализаций и пяти ориентаций. И. А. Мельчук выделяет восемь локализаций: 1) *ин-* 'внутри', 2) *супер-* 'на', 3) *суб-* 'под', 4) *ад-* 'сбоку', 5) *пост-* 'сзади', 6) *анте-* 'перед', 7) *ауд-* 'около', 8) *интер-* 'между/среди'. Мы добавили еще два типа локализации – *меди-* со значением 'на середине' и *аут-* со значением 'снаружи'. Ориентации представлены следующими типами: 1) *-эссив* 'находясь в', 2) *-латив* 'перемещаясь в', 3) *-элатив* 'перемещаясь из', 4) *-пролатив* 'перемещаясь через', 5) *-директив* 'перемещаясь по направлению к' [Мельчук 1998, Ч. II, с. 336]. В нашем исследовании данные ориентации имеют более обобщенное значение: так, под директивом мы понимаем ориентацию, характеризующую направление безотносительно к конкретному векторному значению, под лативом – перемещение куда-либо, под элативом – откуда-либо.

При помощи приведенных обозначений мы характеризуем модели внутри отдельного класса ПМ. Так, например, класс адлокативных моделей движения включает:

1) апудлативную модель, характеризующую направление движения к стороне определенного объекта, например:

(11) тундр.

Сэракоця яндокочя мяд' хэван' хая [мяд' хэван џамды'] [Тер-56, с. 249].

сэрако=ця	яндо=ко=ця=∅	мяд'	хэван'
белая=DIM	собачка=DIM=DIM=NOM/Sg	чум=GEN/Sg	к стороне

хая=∅  
уйти=SUBJ/3/Sg

'Белая собачка в сторону чума отошла, [около чума села].'

2) суперлативную, характеризующую направление движения на поверхность объекта, например:

(12) тундр.

Тадхав Ѓа вэсоко манзьямда сертаба хая, я' ни' [МПНЯ, с. 25].

тадхав	Ѓа	вэсоко=∅	манзья=мда
потом	злой дух	старик=NOM/Sg	работа=ACC/Sg/POSS/3/Sg
сертаба=∅	хая=∅	я'	ни'
делать=CONV	отправиться=SUBJ/3/Sg	земля=GEN/Sg	на

'Затем старик Ѓа отправился на землю выполнять свою работу.'

3) иллативную, характеризующую направление движения внутрь объекта, например:

(13) лесн.

Кукэ́хэна соседай мя'кна'' чу́на [ЛАО, В-2000].

кукэ́хэна	соседа=и	мя'=кна''	чу=на=∅
однажды	сосед=NOM/Sg/POSS/1/Sg	дом=DAT/Sg/POSS/1/Pl	зайти=ца=SUBJ/3/Sg

'Однажды в наш дом зашел мой сосед.'

4) сублативную, характеризующую направление движения под пространственный объект, например:

(14) тундр.

Тад ит' џыл' хая [НФ-95, с. 18].

тад	ит'	џыл'	хая=∅
затем	вода=GEN/Sg	под	отправиться=SUBJ/3/Sg

'Затем он нырнул под воду.'

5) директивную, характеризующую движение по направлению к объекту, например:

(15) лесн.

Чептаң маня'' џадка тяха няң мяошинаңама'' [ААТ, В-2001].

чептаң	маня''	џадка	тяха=∅
завтра	мы=NOM/Pl	большой	река=GEN/Sg
няң		мяоши=на=ца=ма''	
по направлению к		кочевать=PRGR=FUT=SUBJ/1/Pl	

'Завтра мы начнем кочевать в сторону большой реки.'

## 2.1. Бытийно-локативные модели

Бытийно-локативные модели представлены тремя классами: бытийным, локативным и бытийно-перцептивным. Перечисленные классы моделей имеют разное типовое значение. В бытийных утверждается существование субъекта, в локативных – его местонахождение, бытийно-перцептивные модели описывают ситуацию появления или исчезновения субъекта из поля зрения действующего лица.

Бытийные и локативные модели, в сущности, представляют собой единое семантическое целое. Значение существования с точки зрения логики включается в содержание любого суждения. Если сообщается что-то о каком-либо предмете, то вопроса о *существовании* данного предмета уже не возникает: оно подразумевается. Как и локативные модели, они включают в свой состав в качестве обязательной позиции локализатор, поэтому значения существования и местонахождения неразрывно связаны.

Однако коммуникативное членение бытийно-локативных предложений по-разному маркирует значения местонахождения и существования. Если субъект составляет рему высказывания и расположен непосредственно перед предикатом, то в модели преобладает значение существования, если же субъект занимает позицию темы, то превалирует значение местонахождения. Таким образом, получается, что бытийные модели представляют собой парадигматический вариант локативных моделей, однако при этом типовое значение первых значительно отличается от значения последних.

Кроме ярко дифференцированных пропозиций, бытийные и локативные модели противопоставляются по способу образования отрицательных предложений. В бытийных моделях отрицательное значение меняет тип пропозиции: пропозиция наличия противопоставляется пропозиции отсутствия, которая формируется при помощи особого отрицательного глагола *яңгось / дикуш*<sup>3</sup> ‘отсутствовать’. В локативных моделях отрицательные предложения не образуют отдельной модели, а выступают в качестве их парадигматического варианта, так как способ, при помощи которого образуются отрицательные варианты, актуален для всех глагольных моделей ненецкого языка.

По этим двум причинам мы рассматриваем бытийные модели отдельно от локативных.

### 2.1.1. Класс бытийных моделей

Класс бытийных моделей включает модели существования, общая формальная запись которых представлена в виде  $Loc N^{Ex}_{Nom} V_f^{Ex}$ , количественные модели –  $Loc N^{Ex}_{Nom} Quant // (cop)$ , и модели отсутствия –  $Loc N^{Ex}_{Nom} V_f^{Ex-Neg}$ .

Пропозиция моделей существования (6)<sup>4</sup> утверждает «существование субъекта в определенном локуме», например:

(16) лесн. (апудэссивная модель существования)

*Мя'на'' кэвхана'' тышаң дяттлаш һамы нешаң тёшита* [АВО, В-2001].

мя'на''	кэвха=на''	тышаң		
чум=GEN/Sg/POSS/1/Pl	около=POSS/1/Pl	вниз		
дыттла=ш	һамы	нешаң=∅	тёшита=∅	
лежать на животе=CONV	какой	человек=NOM/Sg	лежать=SUBJ/3/Sg	

‘Возле нашего чума лежит ничком какой-то человек.’

Пропозиция количественных моделей (4) утверждает «наличие определенного количества субъекта в точке пространства», например:

(17) лесн. (инэссивная количественная модель)

*Чуки похона тохо''на кадя чатю* [АВО, В-2001].

чуки	по=хона	то=хо''на	кадя=∅	чатю=∅
этот	год=LOC/Sg	озеро=LOC/Pl	рыба=NOM/Sg	мало=SUBJ/3/Sg

‘В этом году в озерах мало рыбы.’

Пропозиция моделей отсутствия (5) характеризует «отсутствие субъекта в определенной точке пространства», например:

(18) тундр. (суперэссивная модель отсутствия)

*Чеда'я' сяр' ниня хибярт юггу* [НФ-95, с. 35].

чеда'	я'	сяр'	ниня	
теперь	земля=GEN/Sg	поверхность=GEN/Sg	на	
хибярт	юггу=∅			
кто=NEG	отсутствовать=SUBJ/3/Sg			

‘Теперь на поверхности земли никого нет.’

Все выявленные бытийные модели представлены в таблице 4.

<sup>3</sup> Здесь и далее первая из приведенных лексических единиц принадлежит тундровому диалекту, вторая – лесному.

<sup>4</sup> Цифра в скобках обозначает количество моделей данного типа.



## Бытийные модели

Тип модели	Модели существования	Количественные модели	Модели отсутствия
дейктический	+ <sup>5</sup>	+	+
агудэссивный	+	-	+
суперэссивный	+	+	+
инэссивный	+	+	+
медэссивный	+	-	-
постэссивный	-	+	-
интерэссивный	-	-	+

## 2.1.2. Класс бытийно-перцептивных моделей

Класс бытийно-перцептивных моделей включает модели появления и модели исчезновения, которые дифференцируются по двум критериям: 1) по структурной форме локализатора; 2) по семантическому объему пропозиции.

В моделях появления –  $Loc N^{Ex}_{Nom} V_f^{Ex-Perctst}$  – локализатор выражен сочетанием имени и локативного послелога. Пропозиция моделей появления (5) – «начало существования субъекта в поле видимости действующего лица», например:

(19) лесн. (постэссивная модель появления)

*Тиу чена то ычи* [АЗО, В-2001].

тиу=∅ чена то=∅ ычи=∅  
тайга=GEN/Sg за озеро=NOM/Sg показаться=SUBJ/3/Sg

‘За лесом показалось озеро.’

В моделях исчезновения локализатор выражен либо имплицитно – в модели с имплицитным локализатором, формальная запись которой ( $Loc$ )  $N^{Ex}_{Nom} V_f^{Ex-Perctfin}$ , либо именем в родительном падеже – в моделях с эксплицитным локализатором, общая запись моделей отражена формулой  $N^{Loc}_{Gen} N^{Ex}_{Nom} V_f^{Ex-Perctfin}$ . Пропозиция моделей исчезновения (4) характеризуется «прекращение существования субъекта в поле видимости действующего лица», например:

<sup>5</sup> Знаки «+» и «-» в таблицах обозначают отсутствие примеров на данные модели в имеющемся материале.

(20) тундр. (модель исчезновения с имплицитным локализатором)  
*Чикы вадиду' мэсомаданту' сэв сэр'' хасава'' тари тэмзы''* [НФ-95, с. 29].

чикы вадиду'  
этот слово=ACC/PI/POSS/3/PI иметь=VN=ABL/Sg/POSS/3/PI  
сэв сэр'' хасава'' тари тэмзы''  
глаз белый=PI мужчина=NOM/PI просто исчезнуть=SUBJ/3/PI  
‘Сказав эти слова, светлоглазые мужчины просто исчезли.’

(21) тундр. (постэссивная модель исчезновения с эксплицитным локализатором)

*Ирий тири'' тяхама* [Тер-73, с. 36].

ирий=∅ тир=и'' тяхама=∅  
месяц=NOM/Sg облако=GEN/PI скрыться за чем-л.=SUBJ/3/Sg  
‘Месяц скрылся за облаками.’

Отличительной особенностью ненецкого языка является специфическое структурное оформление модели исчезновения с эксплицитным локализатором: глаголы прекращения бытия, имеющие общую с послелогами основу, формируют особую модель, локализатор которой выражен родительным падежом имени, например:

(22) лесн. (интерэссивная модель исчезновения)

*Каньтяна пяц чеңмя* [ТПГ, Т-С-2002].

каньтя=на=∅ пяц чеңмя=∅  
охотиться=PrP=NOM/Sg дерево=GEN/Sg скрыться за=SUBJ/3/Sg

‘Охотник скрылся за деревьями.’

Другой особенностью моделей исчезновения с эксплицитным локализатором является то, что данный подкласс моделей формирует постэссивный, интерэссивный и субэссивный типы моделей в зависимости от семантики глагола, а не от семантики локализатора, сравните примеры 23 и 24:

(23) тундр. (субэссивная модель исчезновения)

*Нэдаледа хаданда ылма* [Тер-73, с. 36].

нэдале=да хад=анда  
схватить на легковой нарте=PrP пурга=GEN/Sg/POSS/3/Sg  
ылма=∅  
скрыться под чем-л.=SUBJ/3/Sg

‘Едущий на легковой нарте скрылся за пургой (букв.: под пургой).’

(24) тундр. (инэссивная модель отсутствия)

Пухуча, хан' мяня сава џавар юџгосав'' [НФ-95, с. 64]?

пухуча хан'= мяня сава џавар=∅  
 женщина нарта=GEN/Sg внутри хороший еда=NOM/Sg  
 юџго=са=в''  
 отсутствовать=INTRG=REFL/1/Sg

‘Жена, разве нет в нарте хорошего угощения?’

В примере 23 представлена субэссивная модель исчезновения, в которой лексическое значение глагола ‘скрыться под чем-либо’ определяет пространственный тип модели, в примере 24, в свою очередь, послеложно-именное сочетание ‘внутри нарты’ указывает на инэссивный тип модели отсутствия.

В моделях исчезновения с эксплицитным локализатором употребляются глаголы, валентностные возможности которых допускают употребление двух падежей: не только родительного, но и дательного, например:

(25) тундр.

Мяка'' тяхама [БМЯ, СПб-2002].

мя=ка'' тяхама=∅  
 чум=DAT/PI скрыться за=SUBJ/3/Sg  
 ‘Он скрылся за чумами.’

(26) тундр.

Кан мят едемя [БМЯ, СПб-2002].

кан=∅ мя=т едемя=∅  
 нарта=NOM/Sg чум=DAT/Sg скрыться за=SUBJ/3/Sg  
 ‘Нарта скрылась за чумом.’

Таким образом, подобные глаголы способны формировать как статические, так и динамические модели в зависимости от актантной рамки.

Таблица 5

Бытийно-перепитивные модели

Тип модели	Модели появления	Модели исчезновения с эксплицитным локализатором	Модель исчезновения с имплицитным локализатором
дейктический	+	-	-
суперэссивный	+	-	-
постэссивный	+	+	-
субэссивный	-	+	-
интерэссивный	-	+	-

2.1.3. Локативные модели

Локативные модели характеризуют местонахождение субъекта в определенной точке пространства. По наличию объекта локативные модели подразделяются на некаузативные и каузативные, формальная запись которых  $N^{Ex}_{Nom} Loc V_f^{Loc}$  и  $Loc N^{Causr}_{Nom} N^{Causv}_{Acc} V_f^{Caus-loc}$  соответственно. Некаузативные локативные модели (7) характеризуют ситуацию, в которой участвует только субъект действия, каузативные (3) – ситуацию, в которой участвуют субъект и объект действия, например:

(27) тундр. (дейктическая некаузативная модель)

Џопой яхана лабцартава'', ямдава' серта яџу [Тер-65, с. 164].

џопой я=хана  
 один место=LOC/Sg

лабцарта=ва''

стоять на одном месте, не перекочевывая=SUBJ/1/PI

ямда=ва'' сер=та яџу=∅  
 кочевать=VN=GEN/Sg дело=POSS/3/Sg отсутствовать=SUBJ/3/Sg

Букв.: На одном месте стоим, не перекочевывая, перекочевки дело отсутствует.  
 ‘На одном месте стоим, не кочуем.’

(28) тундр. (суперэссивная каузативная модель)

Џаркаюм' хасава то, ханкочананта џоб'' илебча м' пэмби [НФ-95, с. 35].

нарка=юм' хасава=∅ то=∅  
 большой=SLCT мужчина=NOM/Sg прийти=SUBJ/3/Sg

хан=ко=ча=нанта џоб'' илебча=м'  
 нарта=DIM=DIM=LOC/Sg/POSS/3/Sg один дикий олень=ACC/Sg

пэмби=∅  
 класть=SUBJ/3/Sg

Букв.: Тот, который старший, пришел на нарте его один олень положил.  
 ‘Вернулся старший мужчина, а на санках у него один олень.’

Все выявленные локативные модели представлены в таблице 6.

Таблица 6

Локативные модели

Тип модели	Некаузативные локативные модели	Каузативные локативные модели
дейктический	+	+
апудэссивный	+	-
суперэссивный	+	+
инэссивный	+	+
субэссивный	+	-
аутэссивный	+	-
пролативно-эссивный	+	-

## 2.2. Модели обладания

Модели обладания составляют особый класс моделей, описывающих существование объекта в сфере обладания.

Модели обладания в ненецком языке сформировались, по-видимому, на основе моделей существования, так как в них используются те же предикаты, что и в моделях существования, а именно бытийный глагол *таньясь / татяи* 'иметься', количественные слова *цока / цу'ка* 'много', *тянэ / чадю* 'мало', глагол отсутствия *яцгось / дикуи* 'отсутствовать'.

Мы выделяем три модели обладания: модель собственно обладания –  $N^{Possr} Gen N^{Possv} Nom/POSS V_f^{Poss}$ , количественную модель обладания –  $N^{Possr} Gen N^{Possv} Nom/POSS Quant=//(cop)$ , модель необладания –  $N^{Possr} Gen N^{Possv} Nom/POSS V_f^{Poss-Neg}$ , приведем примеры реализаций данных моделей:

(29) тундр. (модель собственно обладания)

*Чедав' пэдара сюдбяз тавы ненэй цында тания* [НФ-95, с. 58].

чедав' пэдара сюдбяз=∅ та=вы ненэй  
теперь лес великан=NOM/Sg дать=PP серебряный

цын=да тания=∅  
лук=NOM/Sg/POSS/3/Sg иметься=SUBJ/3/Sg

'Теперь у него есть серебряный лук, подаренный лесным великаном.'

(30) лесн. (количественная модель обладания)

*Кэвхана" тидина ня"на" тыта чатю* [АВО, В-2001].

кэвхана=на" тиди=на ня"на"  
рядом=POSS/1/PI жить=PtP товарищ=GEN/PI/POSS/1/PI

ты=та чатю=∅  
олень=NOM/Sg/POSS/3/PI мало=SUBJ/3/Sg

'У наших соседей мало оленей.'

(31) лесн. (модель необладания)

*Маня" цу'ка копама" тикү* [АВО, В-2001].

маня" цу'ка копа=ма" тикү=∅  
мы/PI много шкура=NOM/Sg/POSS/1/PI отсутствовать=SUBJ/3/Sg

'У нас немного шкур.'

Наличие идентичных предикатов в моделях существования и в моделях обладания послужило причиной описания последних среди пространственных моделей.

Однако, в отличие от моделей существования, в моделях обладания посессор – семантический локализатор модели – выражен не местнотворительным падежом имени, а лично-притяжательными показателями, присоединяющимися к объекту-посессиву, например:

(32) тундр. (модель собственно обладания)

*Цынокчар тания* [НФ-95, с. 38].

цын=ко=ча=р тания=∅  
лук=DIM=DIM=NOM/Sg/POSS/2/Sg иметься=SUBJ/3/Sg

Букв.: Лук=твой имеется.

'У тебя есть лучок.'

В силу своих структурных особенностей модели обладания не имеют структурного и семантического варьирования.

## 2.3. Модели локализуемого движения

Модели локализуемого движения (8) занимают промежуточное место среди статических и динамических моделей, так как формируются при помощи динамического предиката, выраженного глаголом движения, и статического локализатора. Модели локализуемого движения делятся на две группы:

1) модели локализуемого движения, ориентированного относительно статического объекта, общая формальная запись отражена в виде формулы  $N^{Ag} Nom Loc^{St} V_f^{Mot}$ , например:

(33) лесн. (интерэссивная модель)

*Тодашата куптаң ня" поцкна няматазя, кантянахат кунманта мэи* [ААТ, В-2001].

тодашата=∅ куптаң ня" поцкна нямата=ля=∅  
заяц=NOM/Sg долго дерево=GEN/PI между бегать=M=SUBJ/3/Sg

кантяна=хат кун=ма=нта мэи  
охотник=ABL/Sg убежать=VN=GEN/Sg/POSS/3/Sg для

'Заяц долго петлял по лесу, стремясь уйти от охотника.'

2) модели локализуемого движения, ориентированного относительно динамического объекта, общая формальная запись отражена в виде формулы  $N^{Ag} Nom Loc^{Dyn} V_f^{Mot}$ , например:

(34) лесн. (постэссивная модель)

*Катай мел мань пумнай миньтяш нюча вецкахана* [ААТ, В-2001].

ката=й мел мань=∅ пумна=й  
бабушка=NOM/Sg/POSS/1/Sg быстро я=GEN/Sg позади=POSS/1/Sg

минь=тя=ш нюча вецка=хана  
идти=OBJ/3/Sg=PAST маленький шаг=LOC/Sg

'Бабушка шла за мной быстро, мелким шагом.'

Все выявленные модели локализуемого движения представлены в таблице 7.

Модели локализуемого движения

Тип модели	Модели локализуемого движения, ориентированного относительно статического объекта	Модели локализуемого движения, ориентированного относительно динамического объекта
дейктический	+	-
апудэссивный	+	+
суперэссивный	+	-
инэссивный	+	-
интерэссивный	+	-
постэссивный	-	+
антеэссивный	-	+

Из таблицы 7 видно, что списки пространственных моделей, формируемые указанными двумя группами моделей, значительно отличаются друг от друга.

Класс моделей локализуемого движения, ориентированного относительно статического объекта, включает богатое разнообразие пространственных типов.

Класс моделей локализуемого движения, ориентированного относительно динамического объекта, включает три модели: антеэссивную, постэссивную и апудэссивную. Такое различие обусловлено тем, что локализация движущегося субъекта относительно динамического ориентира в ненецком языке, как показывает языковой материал, возможна только в трех координатах: *впереди*, *позади* и *около* ориентира. Например:

(35) тундр. (антеэссивная модель)

Мань нернякуна ядамась [МПНЯ, с. 30].

мань                    нерня=ку=на                    яда=ма=сь  
я                        впереди=DIM=LOC                    идти=SUBJ/1/Sg=PAST

‘Я немного впереди шел.’

(36) тундр. (постэссивная модель)

[Тикы пирибця нули вадиды лимбикама,] ненэць пирибця пумна тэри сюрмбы [МПНЯ, с. 69].

ненэць=∅                    пирибця=∅                    пумна    тэри                    сюрмбы=∅  
человек=NOM/Sg    девушка=GEN/Sg    позади    просто                    побегать=SUBJ/3/Sg

‘[Соблазнился человек и] пошел за дочерью *На*, [превращенной в женщину, похожей на человека].’

Таблица 7

(37) тундр. (апудэссивная модель)

Мюданда ирмня пирия хибя цэтана [Тер-65, с. 423].

мюд=анда                    ирмня    пирия    хибя=∅  
аргш=GEN/Sg/POSS/3/Sg                    рядом    высокий человек=NOM/Sg  
цэтана=∅  
неукложе двигаться=SUBJ/3/Sg

‘Рядом с аргшом неукложе бежит высокий человек.’

Типовое значение приведенных двух классов моделей обусловлено дифференциацией их предикатов: в моделях движения, ориентированного относительно статического объекта, предикат выражен глаголом направленного движения; в моделях движения, ориентированного относительно динамического объекта, – глаголом направленного движения. Это связано с тем, что движение, ориентированное относительно движущегося объекта, предполагает направленное движение данного субъекта куда-либо. Сравните примеры 38 и 39:

(38) тундр.

Тына мяна хэвхана хасена ядэрцанию, [харта пыдара лэтрамба пира пирс] [МПНЯ, с. 74].

ты=на                    мя=на                    хэвхана  
олень=NOM/PI/POSS/1/PI    чум=GEN/PI/POSS/1/PI                    около/LOC  
хасена=∅                    ядэр=ца=∅=ню  
быть спокойным=CONV                    ходить=ца=SUBJ/3/PI=AFF

Букв.: Олени наши возле чумов наших спокойно ходят ведь.

‘Сейчас олени пасутся спокойно у чумов. [Вы, наверное, сможете сами, без меня, укарауливать оленей.]’

(39) тундр.

Ненэць пумнанда сюрбы [МПНЯ, с. 62].

ненэць=∅                    пумна=нда                    сюрбы=∅  
человек=NOM/Sg    позади=GEN/Sg/POSS/3/Sg                    бежать=SUBJ/3/Sg

‘Человек за ним бежит.’

Семантическая дифференциация предиката и локализатора в двух описываемых типах моделей дает основания полагать, что модели локализуемого движения, ориентированного относительно статического объекта, тяготеют больше к статическому типу, в то время как модели локализуемого движения, ориентированные относительно динамического объекта, – к динамическому.

## 2.4. Модели движения

Модели движения представлены двумя основными группами: модели, описывающие путь движения, и модели движения, ориентированного относительно пространственного объекта. Первая группа моделей характеризуется направленное движение *куда / откуда / по какой трассе*, в то время как вторая – ориентированное относительно пространственного объекта, например, рус. *обойти что-либо*.

### 2.4.1. Модели, описывающие путь движения

Модели, описывающие путь передвижения, в зависимости от типа локализатора подразделяются на три группы: адлокативные, делокативные и транслокативные.

Отличительными парадигматическими признаками данной группы моделей является наличие каузативных пар, богатое структурное и семантическое варьирование. Кроме этого, в отличие от предложений с бытийно-локативным значением, отрицательные предложения со значением движения рассматриваются как парадигматические варианты соответствующих моделей, поскольку образуют отрицание обычным для ненецкого языка способом: при помощи отрицательного глагола *нись / ниш* и смыслового глагола в коннегативной форме.

#### 2.4.1.1. Адлокативные модели

Адлокативные модели маркируют направление куда-либо. Они делятся на модели движения (17) и модели помещения (11) в зависимости от лексического значения глагольного предиката.

Адлокативные модели движения –  $N^{Ag}_{Nom} Adloc V_f^{Mot}$  – характеризуют *направленное движение* субъекта или объекта в определенную точку пространства. Модели помещения –  $N^{Ag}_{Nom} Adloc V_{fREFL}^{Adloc}$ , в свою очередь, характеризуют *помещение* субъекта или объекта в точку пространства, например:

(40) тундр. (директивная модель движения)

*Теда мань мякани хаядм, [си'ми хумбаси нён ябтамбю]* [МПНЯ, с. 71].

теда	мань=∅	мя=кани	хая=дм
теперь	я=NOM	дом=DAT/Sg/POSS/1/Sg	отправляться=SUBJ/1/Sg

‘Теперь я домой иду, [меня напрасно не беспокойте].’

(41) тундр. (агудлативная модель помещения)

*[Сэракоця яндокоця мяд' хэван хая] мяд' хэван цамды''* [Тер-56, с. 249].

мя=д'	хэван	цамды=""
чум=GEN/Sg	к стороне	сесть=REFL/3/Sg

‘Белая собачка в сторону чума отошла, около чума села.’

Важную роль при разграничении моделей движения и помещения играет тип спряжения. В конструкциях со значением движения употребляется глагол в субъектном спряжении, в то время как в конструкциях со значением помещения – глагол в субъектно-безобъектном спряжении, которое в ненецком языке имеет способность указывать на начальную и конечную фазу действия (сравните примеры 40 и 41).

Как модели движения, так и модели помещения имеют каузативные корреляты, например:

(42) лесн. (директивная модель движения)

*Маня'' тына'' несы тя няц танатяна''* [АЗО, В-2001].

маня''	ты=на''	несы
мы/Pl	олень=ACC/Pl/POSS/1/Pl	свежий
тя=∅	няц	тана=тя=на''
место=GEN/Sg	по направлению к	перегонять=obj/pl=OBJ/1/Pl

‘Мы перегоняем оленей на новое место.’

(43) тундр. (сублативная модель помещения)

*Сянакомда пыркабтад' ңыл' на'' мадада* [Тер-65, с. 290].

сянако=мда	пыркабта=д'	ңыл'
игрушка=ACC/Sg/POSS/3/Sg	изголовье=GEN/Sg	под
на''мада=да		
сунуть=OBJ/Sg/SUBJ/3/Sg		

‘Игрушку она сунула под изголовье.’

Все выявленные на основе собранного материала адлокативные модели представлены в таблице 8.

Таблица 8

## Адлокативные модели

Тип модели	Модели движения		Модели помещения	
	некаузативные	каузативные	некаузативные	каузативные
дейктический	+	+	+	+
апудлативный	+	+	+	+
суперлативный	+	+	+	+
иллативный	+	+	+	+
сублативный	+	-	-	+
директивный	+	+	-	-
терминативный	+	+	-	-
постлативный	+	+	-	-
аутлативный	-	+	-	-
мультилативный	-	+	-	-
интерлативный	-	-	-	+
медилативный	-	-	-	+

## 2.4.1.2. Делокативные модели

Делокативные модели маркируют направление откуда-либо. Они также подразделяются на модели движения (7), общая запись которых представлена формулой  $N_{Nom}^{Ag} Deloc V_f^{Mot}$ , и модели удаления (10) –  $N_{Nom}^{Ag} Deloc V_{fREFL}^{Deloc}$ , в зависимости от лексического значения глагольного предиката, например:

(44) тундр. (дейктическая модель движения)

*Тюоход тет тэхэна хантан* [Тер-73, с. 275].

тюоход тет тэ=хэна хан=та=и  
отсюда четыре олень=LOC/Sg уходит=FUT=SUBJ/2/Sg  
'Отсюда поедешь на четырех оленях.'

(45) тундр. (суперэлативная модель удаления)

*Пя' цэва' нид сыра мантэй'* [Тер-65, с. 311].

пя'= цэва=' нид сыра=Ø  
дерево=GEN/Sg голова=GEN/Sg с снег=NOM/Sg  
мантэ=й=''  
упасть=refl=REFL/3/Sg  
'С вершины дерева упал снег.'

Дифференциация моделей движения и удаления обусловлена также и типом спряжения: в конструкциях со значением движения глагол маркирован субъектным спряжением, в конструкциях со значением удаления – субъектно-безобъектным спряжением, акцентирующим начальную фазу действия (сравните примеры 44 и 45).

Как модели движения, так и модели удаления имеют каузативные корреляты, например:

(46) лесн. (дейктическая модель движения)

*Нашкина'' чукэхэт канатян* [КАС, В-2900].

нашки=на'' чукэхэт кана=тя=н  
ребенок=ACC/PL/POSS/1/PL отсюда увезти=obj/pl=OBJ/PL/SUBJ/2/Sg  
'Увези отсюда наших детей.'

(47) лесн. (инэлативная модель удаления)

*Пы'та сумкахат книгаи нэ'кадя* [КАС, В-2000].

пы'та сумка=хат книга=м нэ'кадя=Ø  
он сумка=ABL/Sg книга=ACC/Sg вытащить=SUBJ/3/Sg  
'Он вытащил книгу из сумки.'

Выделяемые делокативные модели представлены в таблице 9.

Таблица 9

## Делокативные модели

Тип модели	Модели движения		Модели удаления	
	некаузативные	каузативные	некаузативные	каузативные
дейктический	+	+	+	+
апудлативный	-	+	+	+
суперэлативный	-	+	+	+
инэлативный	-	+	+	+
субэлативный	-	-	-	+
директивный	+	-	-	-
постэлативный	-	-	-	-
аутэлативный	-	+	-	-
интерэлативный	-	-	-	+

Отсутствие мультиэлативной и терминативной делокативных моделей, при наличии таковых среди адлокативных моделей, как нам кажется, обусловлено экстралингвистическими факторами. По-видимому, в ненецком языке актуализируется только ситуация «разброса»: направления в разные стороны, а не ситуация «скопления»: направления из разных точек в одну. Что касается движения до определенного предела, то значение предельности теоретически совместимо только с адлокацией.

### 2.4.1.3. Транслокативные модели

Транслокативные модели –  $N^{Ag}_{Nom} Trloc V_f^{Mot}$ , которые также подразделяются на некаузативные (5) и каузативные (2), характеризуют трассу передвижения, например:

(48) лесн. (некаузативная модель)

*Пы'та пиняң нюча цотакомна катя* [КАС, В-2000].

пы'та=∅                      пиняң    нюча                      цота=ко=мна  
он=NOM/Sg                дальше    маленький                дорога=DIM=PROLAT/Sg  
катя=∅  
идти=SUBJ/3/Sg

‘Дальше он пошел по узкой дорожке.’

(49) тундр. (каузативная модель)

*Еям'я' нимня нютлев* [Тер-65, с. 334].

ся=м'                      я'=                      нимня    нютле=в  
нюк=ACC/Sg                земля=GEN/Sg                по                тащить=OBJ/Sg/SUBJ/1/Sg

‘Нюк я потащил волоком по земле.’

В таблице 10 представлены все выделенные транслокативные модели. Незначительное разнообразие транслокативных моделей, по сравнению с адлокативными и делокативными, говорит об их иной сущности, так как значение движения вдоль определенной трассы допускает совмещение с ограниченным количеством ориентиров.

Транслокативные модели

Таблица 10

Тип модели	Некаузативные транслокативные моде- ли	Каузативные транслокативные модели
дейктический	+	–
апудпролативный	+	–
суперпролативный	+	+
инпролативный	+	–
медипролативный	+	–
пролативный	–	+

### 2.4.2. Модели движения, ориентированного относительно пространственного объекта

Модели движения, ориентированного относительно определенного пространственного объекта, отличаются от всех остальных по трем признакам: 1) по способу выражения пространственного ориентира: при по-

моши имени в винительном падеже; 2) модели этой группы описывают объект, относительно которого происходит движение и поэтому не способны участвовать в описании общей ситуации направленного движения (*куда? откуда? по какой трассе? передвигается?*); 3) данная группа моделей не способна образовывать каузативные корреляты.

Выделяются четыре модели движения, ориентированного относительно пространственного объекта:

1) модель преодоления пространства –  $N^{Ag}_{Nom} N^{Ob-surm}_{Acc} V_f^{Mot}$ , например:

(50) лесн.

*Кантяна'' тяташ тяхам матаца'' чикехеты'' недляң тятадзят* [ААТ, В-2001].

кантяна=''                      тяташ=∅                      тяха=м  
охотник=NOM/PI                идти пешком=CONV                река=ACC/Sg  
мата=ца=''                      чикехеты''                      недляң  
перейти=ца=SUBJ/3/PI                потом                      вперед

тятадзят=тя=т  
двигаться=refl=REFL/3/PI

‘Охотники перешли вброд речку и направились дальше.’

2) модель охвата пространства –  $N^{Ag}_{Nom} N^{Ob-loc}_{Acc} V_f^{Mot}$ , например:

(51) тундр.

*Нэсыни яха'' торць ямда мал' халмадев* [Тер-65, с. 726].

нэсы=ни                      я=ха''                      торць=∅  
стойбище=GEN/Sg/POSS/1/Sg место=DAT/PI                искать=CONV  
ямда                      мал'                      халмаде=в  
земля=ACC/Sg/POSS/3/Sg                весь                      изъездить=SUBJ/1/Sg

‘В поисках места для чума я изъездил всю округу.’

3) модель движения по дуге –  $N^{Ag}_{Nom} N^{Ob-cir}_{Acc} V_f^{Mot}$ , например:

(52) лесн.

*Маня'' вым хи'цама''ш* [ААТ, В-2001].

маня''                      вы=м                      хи'=ца=ма''=ш  
мы                      болото=ACC/Sg                обойти стороной=ца=OBJ/1/PI=PAST

‘Мы обошли болото стороной.’

4) модель движения вверх по реке –  $N^{wg}_{Nom} N^{ob}_{Acc} V_f^{mot}$ , например:

(53) лесн.

Маня'' џанохона тяхам тантаџама'' [ИНА, В-2000].

маня="''	џано=хона	тяха=м
я=NOM/Pl	лодка=LOC/Sg	река=ACC/Sg
танта=џа="ма''		

подняться вверх по реке=obj/sg=OBJ/Sg/SUBJ/1/Pl

Букв: Мы на лодке реку поднялись.

'Мы на лодке плыли вверх по реке.'

### Заключение

ПМ ненецкого языка образуют стройную систему, состоящую из трех основных блоков: статические модели (37), динамические модели (56) и модели локализуемого движения (8).

Можно выделить четыре парадигматических признака, присущих ПМ: 1) образование каузативных коррелятов; 2) структурное варьирование; 3) семантическое варьирование; 4) образование отрицательного парадигматического варианта.

ПМ в ненецком языке обладают разными парадигматическими признаками (ПП) (см. Таблицу 11). Локативные модели и модели, описывающие путь передвижения, обладают всеми четырьмя признаками, в то время как модели обладания не обладают ни одним, что обособляет их от всех остальных ПМ.

Бытийные, бытийно-перцептивные модели и модели обладания противопоставляются всем остальным по способу образования отрицательных предложений. Среди бытийных моделей и моделей обладания выделяются особые отрицательные модели, центр которых составляет отрицательный глагол *яџгось / дикуш* 'отсутствовать'.

Среди реализаций бытийно-перцептивных моделей в силу их семантики невозможно наличие отрицательных предложений. Кроме этого, если наличие каузативных пар среди бытийных моделей теоретически допустимо (хотя на основе практического материала мы не встретили реализаций таких моделей), то бытийно-перцептивные модели в силу своей семантики не способны образовывать каузативные корреляты.

Класс моделей движения, ориентированного относительно объекта, отличается отсутствием структурного варьирования и каузативных пар.

Модели локализуемого движения также не образуют каузативных пар, хотя теоретически можно представить ситуацию каузативного локализованного движения.

Семантика ПМ ненецкого языка обусловлена главным образом семантикой локализатора. Однако в моделях исчезновения, где в качестве пре-



## Парадигматические признаки ПМ

Парадигматический признак	Классы ПМ						
	Бытийные модели	Бытийно-перцептивные модели	Локативные модели	Модели обладания	Модели локализуемого движения	Модели, описывающие путь передвижения	Модели движения, ориентированного относительно объекта
Образование каузативных коррелятов	- <sup>5</sup>	-	+	-	-	+	-
Структурное варьирование	+	ПМ появления + ПМ исчезновения -	+	-	+	+	-
Семантическое варьирование	+	+	+	-	+	+	+
Образование отрицательно-го парадигм. варианта	-	-	+	-	+	+	+

<sup>5</sup> Знак «-» обозначает отсутствие данного признака у того или иного класса моделей, знак «+» – его наличие.

диката выступают глаголы, имеющие основу, общую с послелогоми, семантический тип модели определяет глагол, а не локализатор, что составляет важную типологическую черту исследуемого языка. Аналогично, в моделях движения, ориентированного относительно объекта, тип модели обусловлен семантикой глагола, а не локализатора.

В ненецком языке пространственные глаголы, как и пространственные падежи, определяют главным образом «классовую» семантику ПМ, характеризуя движение, помещение, местонахождение и т.д. Послелогои являются основным средством выражения конкретных пространственных отношений, таких как местонахождение *под* чем-либо, *на поверхности* чего-либо, *около* чего-либо и т.д., тем самым формируя субэссивную, суперэссивную, апудэссивную и др. модели. Наречия принимают участие в формировании дейктических моделей, характеризующих локализацию субъекта или объекта относительно говорящего или действующего лица.

Системы ПМ в тундровом и лесном диалектах ненецкого языка обнаруживают почти абсолютное сходство, что подтверждает идею о том, что категория пространственности является одной из основных категорий мышления, общей для тундрового и лесного диалектов.

#### Список использованной литературы

Мельчук И. А. Курс общей морфологии. Пер. с фр. В. А. Плунгяна. Т. 2. 3. М.; Вена, 1998.

Серээдар Н. Ч., Скрибник Е. К., Черемисина М. И. Структурно-семантическая организация предложений наличия, локализации, количества и отсутствия в тюркских языках Южной Сибири. Новосибирск, 1996.

Sjöström S. Spatial relations: Towards a theory of spatial verbs, prepositions, and pronominal adverbs in Swedish. Göteborg: Dept. of linguistics, 1990.

#### Список источников

НФ – Ненецкий фольклор. Мифы. Сказки. Исторические предания. Красноярск, 1995.

Тер-56 – Терещенко, Н.М. 1956. Материалы и исследования по языку ненцев. М.-Л.

Тер-65 – Ненецко-русский словарь под ред. Н.М.Терещенко. М.,1965.

Тер-73 – Терещенко, Н.М. 1973 Синтаксис самодийских языков. Л.

ФН – Фольклор ненцев. Новосибирск, 2001.

ААТ – Айваседа Александр Теклевич, проживающий в пос. Варьеган Нижневарттовского района.

АВО – Айваседа Вера Осевна, проживающая в пос. Варьеган Нижневарттовского района.

АЗО – Айваседа Зоя Осевна, проживающая в пос. Варьеган Нижневарттовского района.

ИНА – Иуси Надежда Атуловна, проживающая в пос. Варьеган Нижневарттовского района.

КАС – Казамкина Атени Соболевна, проживающая в пос. Варьеган Нижневарттовского района.

ЛАО – Логаны Алла Осевна, проживающая в пос. Нумто.

БМЯ – Бармич Мария Яковлевна, к.ф.н., профессор Института народов Севера РГПУ им. А. И. Герцена.

ТПГ – Турутина Полина Гилевна, проживающая в пос. Тарко-Сале Ямало-ненецкого АО.

#### Список условных обозначений

ABL – отложительный падеж; ACC – винительный падеж; Adloc – адлокативный локализатор; AFF – утвердительный аффикс; CONV – конверб; cop – глагол-связка *быть*; DAT – дательный падеж; Deloc – делокативный локализатор; DIM – уменьшительный аффикс; Du – двойственный падеж; GEN – родительный падеж; HAB – аффикс обычного действия; INCH – аффикс начинательного действия; Instr – средство передвижения; Loc – локативный локализатор; Loc<sup>dyn</sup> – локативный динамический локализатор; Loc<sup>st</sup> – локативный статический локализатор; LOC – местно-творительный падеж; MOM – аффикс однократного действия; N<sup>ag</sup> – субъект-агент; N<sup>causv</sup> – субъект-каузатор; N<sup>causv</sup> – объект-каузатив; N<sup>ex</sup> – субъект-эксистиенс; N<sup>possr</sup> – субъект-посессор; N<sup>possv</sup> – объект-посессив; N<sup>ob-clr</sup> – огибаемый во время движения пространственный объект; N<sup>ob-sp</sup> – пространственный объект, подвергающийся полному охвату движением; N<sup>ob-surm</sup> – преодолеваемый объект; NEG-PART – причастие еще не совершившегося действия; NOM – именительный падеж; OBJ – субъектно-объектное спряжение; PAST – аффикс прошедшего времени; PI – множественное число; POSS – притяжательный падеж; REFL – субъектно-безобъектное спряжение; PROLAT – продольный падеж; PrP – причастие настоящего времени; Trloc – транслокативный локализатор; V<sub>f</sub><sup>caus-adloc</sup> – предикат каузативной модели помещения, выраженный глаголами помещения; V<sub>f</sub><sup>ex</sup> – предикат экзистенциального типа, выраженный бытийными глаголами; V<sub>f</sub><sup>ex-perc</sup> – предикат экзистенциального типа, выраженный глаголами со значением появления и глаголами со значением исчезновения; V<sub>f</sub><sup>ex-neg</sup> – предикат модели отсутствия, выраженный глаголом *отсутствовать*; V<sub>f</sub><sup>mot</sup> – предикат некаузативной модели движения, выраженный глаголами движения; V<sub>f</sub><sup>adloc</sup> – предикат модели субъектного помещения, выраженный глаголами субъектного помещения; V<sub>f</sub><sup>deloc</sup> – предикат модели субъектного удаления, выраженный глаголами субъектного удаления; V<sub>f</sub><sup>caus-adloc</sup> – предикат модели объектного помещения, выраженный глаголами объектного помещения; V<sub>f</sub><sup>caus-deloc</sup> – предикат модели объектного удаления, выраженный глаголами объектного удаления; V<sub>f</sub><sup>caus-loc</sup> – предикат каузативной локативной модели, выраженный глаголами помещения объекта; V<sub>f</sub><sup>caus-mot</sup> – предикат каузативной модели движения, выраженный глаголами перемещения объекта; лесн. – лесной диалект ненецкого языка; тундр. – тундровый диалект ненецкого языка.