

# *Zur Semantik statischer Lokalisationen im Griechischen und Deutschen*

---

Christina PAPADIMITRAKI

*Dissertation zur Erlangung des akademischen Grades*

*Doctor Philosophiae*

*Neuphilologische Fakultät*



*Ruprecht-Karls-Universität Heidelberg*

Gutachter:

Prof. Dr. Christiane von Stutterheim

Prof. Dr. Wolfgang Klein



## Abstract

Languages provide the means to express spatial relations between entities in various ways, allowing speakers to specify the relationship between one entity with regard to another - the reference object - whose location is typically known or identifiable in some way. One of the elementary structures at this level involves inherent properties of objects that remain invariant under any transformation (e.g. features such as its *interior*, *boundary*, *exterior space*, which are referred to as *topological* given their invariance). At the level of spatial relations, expressions that relate to such features (e.g., *in*, *on* in English) are also basic in the sense that they do not entail concepts involving dimensions, directions, or frames of reference with different vantage points (e.g. *in front*).

The spatial relations at the focus of the present study on native speakers of modern Greek and German relate to contexts in which basic forms of this kind are typically used (20 speakers of modern Greek, 20 speakers of German). The data were elicited systematically on the basis of line drawings depicting selected entities located at inner, outer, as well as boundary spaces, thereby covering a range of different constellations in each case. The forms used in expressing spatial relations (verbal means, prepositions) reveal morphosyntactic and semantic differences across the two languages. Their use in context shows how speakers differ in focusing specific features of the spatial constellations, thereby reflecting language-specific contrasts on a consistent basis. The study provides evidence of considerable diversity in the use of spatial concepts and opens up further perspectives on language specificity in the field of spatial conceptualization.

**Keywords:** location, space, topology, spatial concepts, modern Greek, diversity, semantic categories, German



*Στην οικογένειά μου*



# Inhaltsverzeichnis

<b>Abstract</b> .....	<b>iii</b>
<b>Inhaltsverzeichnis</b> .....	<b>vii</b>
<b>Tabellen</b> .....	<b>xi</b>
<b>Abbildungen</b> .....	<b>xiii</b>
<b>Einleitung</b> .....	<b>1</b>
I.    Einführung .....	1
II.   Aufbau der Dissertation .....	4
<b>Kapitel 1: Zur Struktur von Raum im Denken &amp; in der Sprache</b> .....	<b>9</b>
1.1 Mensch und Raum .....	9
1.2 Die Repräsentation räumlichen Wissens: Unser Vorstellungsraum .....	10
1.3 Reflektionen über Perzeption und Sprache.....	11
1.4 Die konzeptuelle Organisation der Sprache .....	16
<b>Kapitel 2: Sprache und Raumrelationen</b> .....	<b>21</b>
2.1 Zum räumlichen Verhältnis .....	22
2.1.1 Komponenten der Lokalisationsäußerung .....	24
2.1.1.1 Partizipanten der Lokalisation .....	24
2.1.1.2 Thema – Relatum – Eigenschaften .....	26
2.1.2 Region und Regionslokalisierung .....	28
2.1.3 Topologische Regionen .....	34
2.1.3.1 Innenregion .....	35
2.1.3.2 Außenregion, Randregion, Nachbarschaftsregion .....	36
2.1.4 Dimensionale Regionen .....	38
2.1.4.1 Perspektiven im dreidimensionalen Raum .....	39
2.2 Raum und die Struktur der Sprache.....	43
<b>Kapitel 3: Zur sprachlichen Vielfalt und Diversität</b> .....	<b>45</b>
3.1 Die sprachliche Konstruktion von Raum.....	45
3.1.1 Die Semantik der Raumreferenz .....	47
3.1.2 Die Form der Raumreferenz .....	53
3.1.2.1 Kodierungsstrategien .....	53
3.1.2.2 Interaktion der Äußerungskomponenten .....	57

3.2 Lokalisationen in typologischer Perspektive .....	61
3.2.1 BLC und die Typologie des Prädikats .....	61
3.2.2 Lexikalisierungsmuster lokativer Prädikate.....	65
3.2.3 Satelliten und Verbsprachen: Talmys Typologie der Lexikalisierungsmuster ...	68
3.2.3.1 Zur Wiederaufnahme der Typologiediskussion.....	72
3.3 Mittel für die Raumreferenz in den Objektsprachen Deutsch & Griechisch.....	75
3.3.1 Zur Verbalisierung räumlicher Relationen im Deutschen .....	75
3.3.2 Zur Verbalisierung räumlicher Relationen im (Neu-) Griechischen .....	78
<b>Kapitel 4: Zielsetzung und Fragestellungen.....</b>	<b>85</b>
<b>Kapitel 5: Methodologie und Daten .....</b>	<b>91</b>
5.1 Die Datengewinnung und -erhebung .....	91
5.1.1 Die Pilotstudie.....	91
5.1.2 Der eingesetzte Stimulus.....	92
5.1.3 Prozedere.....	93
5.1.4 Die Stichprobe .....	94
5.2 Datenaufbereitung und -kodierung .....	94
5.2.1 Klassifikation des Stimulusmaterials in Situationstypen.....	94
5.2.2 Kodierung der Bedeutung .....	105
5.3 Der Analyserahmen .....	108
<b>Kapitel 6: Ergebnisse.....</b>	<b>111</b>
6.1 Kodierungsmuster topologischer Relationen im Griechischen .....	111
6.1.1 Beschreibungen mittels präpositionaler Konstruktionen.....	112
6.1.2 Beschreibungen mittels verbaler Konstruktionen.....	122
6.2 Analyse des Datensatzes.....	136
6.2.1 Normalformenreduktion und Auftretenshäufigkeiten.....	136
6.2.2 Prüfung auf Konsistenz der Antworten.....	141
6.3 Ergebnisse der Clusteranalyse .....	147
6.3.1 Hierarchisches Clustering der Verben .....	151
6.3.1.1 Analyse der Clusterbildungen auf Basis der deutschen Verben.....	158
6.3.1.2 Analyse der Clusterbildungen auf Basis der griechischen Verben.....	159
6.3.2 Hierarchisches Clustering der Präpositionen.....	160
6.3.2.1 Analyse der Clusterbildungen auf Basis der deutschen Präpositionen.....	165
6.3.2.2 Analyse der Clusterbildungen auf Basis der griechischen Präpositionen..	168
6.3.3 Zusammenfassender Vergleich.....	174
6.4 Globale Architektur der Domäne der Lokalisation .....	177
6.4.1 Distribution räumlicher Information.....	179
6.4.2 Auswahl und Fokussierung räumlicher Information .....	183
6.4.2.1 Semantische Dichte und Information-Fokus .....	188
6.4.3 Zusammenfassung der Ergebnisse.....	190



<b>Kapitel 7: Diskussion .....</b>	<b>193</b>
7.1 Synthese der Ergebnisse .....	194
7.2 Abschließende Bemerkungen und Ausblick.....	199
<b>Literatur .....</b>	<b>209</b>
<b>Anhang: Topological Relations Picture Series.....</b>	<b>219</b>



## Tabellen

Tab. 3.1: Typologische Klassifizierung lokativer Prädikate .....	63
Tab. 3.2: Kodierung der Raumrelation im NG mittels der Präpositionen se & apó.....	81
Tab. 3.3: Distribution der neugriechischen Präpositionen se und apó in komplexen Adpositionen zur Kodierung statischer Relationen .....	82
Tab. 5.1: Beispiel für Kodierungstypen statischer Lokalisationen .....	93
Tab. 5.2: Die Probanden .....	94
Tab. 5.3: Klassifikation des Stimulus-Sets im Überblick; Einteilung in topologische Teilräume und Situationstypen.....	96
Tab. 5.4: Klassifikation des Stimulus-Sets mit Beispielitems .....	98
Tab. 5.5: Klassifikation des Stimulusmaterials aus dem MPI-Bilderbuch ; Zuordnung der einzelnen Konstellationen zu topologischen Teilräumen.....	100
Tab. 5.6: Kodierung .....	107
Tab. 6.1: Lexikalisierung lokativer Verben im Griechischen .....	126
Tab. 6.2: Verbtypen und Lexikalisierungsmuster statischer Lokalisierungen im Griechischen....	130
Tab. 6.3: Häufigkeit des Auftretens von Präpositionen (einfachen & komplexen) .....	137
Tab. 6.4: Häufigkeit des Auftretens einzelner Verben.....	139
Tab. 6.5: Simpson-Index (Mittelwerte).....	146
Tab. 6.6: Information im Verb vs. Information in der Präposition (/Präfix).....	180
Tab. 6.7: Gebrauch spezifischer Verben vs. Gebrauch anderer spezifischer Mittel .....	181
Tab. 6.8: Frequenzverteilung der Verben in die Kategorien a) Neutral, b) Position und c) Lokative .....	184
Tab. 6.9: Typen der Information enkodiert im Verb.....	185
Tab. 6.10: Verteilung der lokativen Verben auf die unterschiedlichen Äquivalenztypen .....	185
Tab. 6.11: Relative Auftretenshäufigkeiten der verschiedenen Verbtypen.....	187
Tab. 6.12: Anzahl semantischer Komponenten .....	189



## Abbildungen

Abb. 1.1: Aufteilung des Wahrnehmungsfeldes nach dem Figur – Grund – Organisationsprinzip.	13
Abb. 2.1: Die Lokalisationsrelation .....	22
Abb. 2.2: Zur Wahrnehmung von Objekten mit variierender Form .....	27
Abb. 2.3: Region .....	29
Abb. 2.4: Gliederung in orientierte Teilräume.....	41
Abb. 3.1: Sprachliche Variabilität in der semantischen Kategorisierung statischer Raumrelationen .....	48
Abb. 3.2: Sprachliche Enkodierung räumlicher Relationen im Tzeltal (Brown, 1994: 760).....	50
Abb. 3.3: Lexikalisierungsmuster für Positionsverben für die Sprachen <i>Englisch</i> , <i>Japanisch</i> , und <i>Spanisch</i> .....	67
Abb. 3.4: Kodierungsmuster von Bewegungsereignissen im Deutschen und Französischen.....	70
Abb. 3.5: Figur vs. Grund–Fokussierung (basierend auf Lemmens 2005: 231).....	74
Abb. 5.1: Beispielitems aus dem standardisierten Stimulusmaterial (TRPS) .....	92
Abb. 6.1: Häufigkeitsverteilung der Präpositionen im Dataset.....	138
Abb. 6.2: Häufigkeitsverteilung der Verben im Dataset.....	141
Abb. 6.3: Vergleichende Konsistenzprüfung der deutschen und griechischen Präpositionen .....	144
Abb. 6.4: Vergleichende Konsistenzprüfung der deutschen und griechischen Verben .....	145
Abb. 6.5: Dendrogramm einer Clusterbildung.....	150
Abb. 6.6: Cluster-Dendrogramm für deutsche Verben .....	153
Abb. 6.7: Cluster-Dendrogramm für griechische Verben .....	155
Abb. 6.8: Cluster-Dendrogramm für deutsche Präpositionen .....	161
Abb. 6.9: Cluster-Dendrogramm für griechische Präpositionen.....	163
Abb. 6.10: Clusterbildung auf Basis der PPs páno se / se.....	164
Abb. 6.11: Distribution der Antworten an die Kategorien `InfoInVerb` vs. `InfoInPrä` .....	181
Abb. 6.12: Darstellung der Relationen zwischen den betrachteten Sprachmittel im Deutschen ...	182
Abb. 6.13: Darstellung der Relationen zwischen den betrachteten Sprachmittel im Griechischen	182
Abb. 6.14: Distribution der Verben an die Kategorien Position/Neutral/Lokative.....	184
Abb. 6.15: Raumkonzepte enkodiert in griechischen und deutschen Verben.....	186
Abb. 6.16: Raumkonzepte enkodiert in griechischen und deutschen Verben.....	188



# Einleitung

## I. Einführung

So wie *Raum* und die Verständigung darüber für alle Sprachgemeinschaften zur kognitiven und sprachlichen Grundausstattung gehören, so verfügt jede natürliche Sprache in einer systematischen Weise über Mittel, räumliche Relationen sprachlich auszudrücken. Lokalisierungen wie *die Blumen sind in der Vase, die Flasche steht auf dem Tisch* oder *Peter steht neben dem Auto* kennzeichnen Situationen in unserer täglichen Interaktion mit Entitäten (seien es Individuen oder Gegenstände), die wir im Raum für kommunikative Zwecke verorten. Die Ortsangaben, die in diesen Lokalisierungen enthalten sind, zusammen mit den Partizipanten der Lokalisation und deren räumlichen Eigenschaften sowie die zeitliche Einordnung einer räumlichen Verortung, bilden die drei zentralen Dimensionen, in denen sich unser Verständnis und sprachliches Handeln mit dem Raum äußert. Jede der obigen Lokalisierungen bezeichnet zu einer bestimmten Zeit jeweils unterschiedliche Orte – Teile eines Raumes von bestimmter Struktur – die mit einigen bestimmten Eigenschaften der Konfiguration, nämlich der physikalischen Gestalt der Entitäten, verknüpft sind.

Was also auf den ersten Blick sehr einfach zu sein scheint, gestaltet sich äußerst schwierig: denn das, was man sagt, entspricht nicht notwendigerweise unserem gängigen Raumwissen, und umgekehrt genügt es nicht, die exakte geometrische Definition des Raumes oder eines Objektes zu kennen, um einen Raumausdruck in einer Sprache angemessen in allen seinen Anwendungen zu erklären. Die Verbalisierung räumlicher Relationen (und darüber hinaus ihre Beschreibung) – auch wenn es sich wie oben um relativ ´einfache` Äußerungen handelt – stellt eine komplexe Aufgabe dar, zu deren Lösung die Koordinierung sprachlicher (bezogen hier konkret auf das raumbezogene Inventar), kognitiver und interaktiver Fähigkeiten verlangt wird. Gleichzeitig wird dieser menschlichen Leistung, i.e. der Fähigkeit, sich über räumliches Wissen auszudrücken und untereinander zu verständigen, eine ganz zentrale Rolle in der phylogenetischen Entwicklung und in der Organisation des Lexikons zugeschrieben.

Der Erfassung und Beschreibung von Raumkonzepten und deren Umsetzung in der Sprache wurde in verschiedenen Disziplinen besondere Aufmerksamkeit gewidmet und hat in der linguistischen Forschung eine lange Tradition. Darin spielen insbesondere Ansätze zur lexikalischen Semantik von Lokalisierungsausdrücken in diversen einzelsprachlichen Systemen eine prominente Rolle (u.a. Herskovits, 1986). Dabei handelt es sich hauptsächlich um eine Verbindung von Methoden an der Schnittstelle der Semantik/Pragmatik mit denen der Kognitiven Linguistik. Grundsätzlich werden in den einschlägigen Arbeiten die Analysen der *Bedeutung* lexikalischer Einheiten von Analysen ihres *Gebrauchs* (i.e. ihrer Verwendungsbedingungen) begleitet.

Mit der Einbeziehung '*kognitivistischer*' Gesichtspunkte in den explanativen Bereich von Räumlichkeit in der Sprache werden darüber hinaus bestimmten Strukturen und Prozeduren der Kognition (wie der Wahrnehmung) Rechnung getragen, die die Bildung und den Gebrauch sprachlicher Ausdrücke steuern. Aus diesem Blickwinkel dient Sprache, als integraler Bestandteil eines allumfassenderen kognitiven Systems, der Vermittlung von Konzepten (i.e. konkreten Raumvorstellungen). Die Semantik lokaler Ausdrücke ist konkret bezogen auf räumliche Konzepte, die für expressive Zwecke selegiert, und sprachlich kodiert werden. Die Konzeptbildung und –organisation werden mit den Formen und ihre Strukturierungsregeln innerhalb der syntaktischen Konstruktionen in Beziehung gesetzt.

Auch die vorliegende Studie nimmt diese Sichtweise ein, nach der Sprache kein in sich geschlossenes System bildet; vielmehr interagieren nicht-sprachliche kognitive Fähigkeiten mit Sprache, prägen sie mit und sind von ihr beeinflusst. Sprache wird somit als Ausdrucksmittel für die gedankliche Erfahrungswelt des Sprechers gesehen, die der Mensch selbst zur 'Abbildung' des Raumes und der darin befindlichen Entitäten konstruiert.

Dennoch sind sprachliche Strukturen jüngerer Studien zufolge nicht das unmittelbare Produkt der allen Menschen gemeinsamen physikalisch-physiologischen Grundlagen, sondern stellen ein hoch konventionelles Interaktionssystem dar, deren konkrete Bildung mit dem linguistischen Umfeld und den Interaktionen mit und in dem Raum zusammenhängt. Experimentelle Untersuchungen hierzu zeigen die sprachliche Diversität im Ausdruck räumlicher Relationen. Diese Variation betrifft konkret nicht nur die Mittel, die räumliche Information kodieren, sondern auch die Bedeutung dieser Ausdrücke sowie die Bedeutungsorganisation des Ausdrucksrepertoires in der Äußerung (s. hierzu die



Arbeiten von Brown, 1994 zum Tzeltal oder Bowerman & Choi, 2001 zum Englischen / Koreanischen).

In der vorliegenden Arbeit steht die Frage der sprachlichen Diversität sowie der Bedeutungsorganisation der Raumausdrücke auf der Äußerungsebene im Vordergrund der Untersuchung. So sollen Raumausdrücke zum Spezifizieren statischer Relationen in ihren sprachlichen und kognitiven Strukturen genauer untersucht werden. Im Vordergrund stehen dabei *griechische* Lokalisierungsausdrücke; *deutsche* Bezeichnungen, die unter vergleichbaren Bedingungen erhoben wurden, werden zum Vergleich herangezogen, auch wenn sie in der Literatur bereits sorgfältig untersucht worden sind. Der Schwerpunkt liegt in dem Bereich der Produktion *topologischer* Raumrelationen. Vorrangiges Ziel ist die *umfassende* Beschreibung der lokalen Konstruktionen mit allen zu dieser Domäne als zugehörig aufgefassten räumlichen Ausdrucksmittel (Verben und Präpositionen) im Griechischen, die der kommunikativen Funktion der Verortung von Entitäten im Raum dienen. Als *tertium comparationis* gelten den vorigen Ausführungen zufolge empirisch vergleichbare Erhebungsbedingungen. Bei spezifischen räumlichen Objektanordnungen unter gleichen Perzeptionsbedingungen werden die erhobenen semantischen Strukturen und die darin repräsentierten Raumkonzepte der im Griechischen und Deutschen verwendeten Ausdrucksformen verglichen. Der Vergleich des semantischen Inhalts der Formen wird zeigen, ob und inwieweit alle Sprecher bei der Beschreibung statischer Verhältnisse die gleiche Rauminformation mittels der verwendeten Formen ausdrücken.

In einem weiteren Schritt werden auf der Grundlage der empirisch belegten morphosyntaktischen Realisierungsformen die lokalen Konstruktionen auf dominante Kodierungsmuster untersucht. So können typologische Befunde zu der hier behandelten semantischen Domäne der Lokalisation für das Griechische und Deutsche erarbeitet werden, mit dem Ziel, die Sprachen typologisch einzuordnen bzw. zu charakterisieren. Damit vermag diese Studie, unter Anwendung qualitativer und quantitativer Methoden, weitere Einsichten zu gewinnen, die sowohl Gemeinsamkeiten natürlicher Sprachen als auch Unterschiede in dem Bereich der Strukturierung und sprachlichen Enkodierung einer elementaren kognitiven und kommunikativen Domäne der Sprachtätigkeit betreffen.

## II. Aufbau der Dissertation

Die vorliegende Dissertation besteht aus sieben Kapiteln und ist in zwei Teile gegliedert: in den Kapiteln des ersten Teils (Kap. 1 bis 4) werden theoretische und methodologische Grundlagen der vorliegenden Arbeit eingeführt. In den darauf folgenden Kapiteln (Kap. 5 bis 7) im zweiten Teil der Arbeit wird die experimentelle Studie zu Lokalisierungsausdrücken des Griechischen und Deutschen repräsentiert.

Meine Ausführungen beginnen in Kap. 1 mit einem Überblick über die kognitiven Grundlagen räumlicher Sprache. Wie bereits zu Beginn des vorliegenden Abschnittes dargelegt, ist diese Arbeit in einen größeren kognitionsorientierten Rahmen eingebettet, der einige wichtige Erkenntnisse verschiedener Disziplinen (wie der kognitiven Psychologie) mit grundlegenden Aspekten der Sprache in Beziehung setzt. Danach steht die sprachliche Kodierung von räumlichen Relationen in unmittelbarer Verbindung zu anderen kognitiven Vorgängen, wie der Wahrnehmung (und der ihr als zugehörig aufgefassten Subsysteme), die im Rahmen der vorliegenden Arbeit nicht genau erfasst werden können.

Kapitel 2 stellt den Rahmen für die Analyse der Bedeutung und Verwendung von Lokalisierungsausdrücken dar. Die Grundbegriffe der semantischen Domäne der Lokalisation werden hier eingeführt und sorgfältig erläutert. Diese Ausführungen beruhen zum Teil auf Erkenntnissen aus dem Bereich der Psychologie (Miller & Johnson-Laird, 1976), die in die Linguistik übertragen wurden (s. hierzu Wunderlich, 1982; Klein, 1990, 1991).

Kapitel 3 widmet sich der Vielfalt und Diversität in Inventar und Gebrauch räumlicher Ausdrücke. Sprachliche Ausdrücke, die der Verortung von Entitäten im Raum dienen, werden hier im übereinzelsprachlichen Vergleich vorgestellt. Auf diese Betrachtungen folgt eine ausführlichere Abhandlung lokativer Prädikate aus einer typologischen Perspektive. Besonderes Augenmerk wird zudem auf Talmys Theorie gelegt, die das Fundament für die kognitive Semantik im Bereich der Raumkognition gelegt hat. Das Ziel ist, einen typologisch zu erfassenden Variationsrahmen zu ermitteln, um die hier zu behandelnden Sprachen (vor allem das Griechische) dann darin zu lokalisieren.

Kapitel 4 gibt einen Überblick über die Schwerpunkte der zuvor gesichteten Literatur, auf deren Grundlage die theoretischen Prämissen der vorliegenden Arbeit entwickelt werden. Die Formulierung der konkreten Forschungsfragen erfolgt ebenfalls im gleichen Kapitel.

Kapitel 5 im zweiten Teil der Arbeit stellt die methodologischen Grundlagen der Arbeit, einschließlich des Untersuchungsdesigns und detaillierter Informationen zur Datenaufbereitung, –kodierung und –analyse, vor. Als empirische Basis für die Erfassung und Analyse der Raumkonstruktionen dienen die Produktionsdaten von jeweils zwanzig Griechisch- und Deutschmuttersprachlern. In Kapitel 6 erfolgt die Analyse der Daten und Interpretation der Ergebnisse auf Grundlage qualitativer und statistischer Methoden sowie auf der Basis von Clusteranalysen. In diesem Zusammenhang ist anzumerken, dass bei der Datenanalyse sowohl die Verben als auch die Präpositionen in beiden Sprachen berücksichtigt werden. Das siebte und abschließende Kapitel fasst die Erkenntnisse der vorliegenden Untersuchung zusammen und bietet einen Ausblick auf zukünftige Untersuchungen.



**TEIL I**

**THEORETISCHE GRUNDLAGEN**

---



# Kapitel 1: Zur Struktur von Raum im Denken & in der Sprache

## 1.1 Mensch und Raum

Ausgestattet mit der Fähigkeit zu menschlicher Sprache sind wir Menschen bereits sehr früh imstande, ein Zeichensystem für kognitive und kommunikative Ziele zu erlernen und zu gebrauchen. Unter Verwendung einer Vielzahl diskreter Strukturmittel, welche uns die eigene Sprache für expressive Zwecke zur Verfügung stellt, können wir eine Vielfalt von Funktionen erfüllen, welche für unser Alltagsleben bestimmend sind. So gelingt es uns ohne weiteres auf unterschiedliche Weise unseren Handlungen und Erfahrungen im uns umgebenden Raum Ausdruck zu verleihen. Wir sind in der Lage, über Objekte der gegenständlichen Welt, welche in räumlichen Verhältnissen zu anderen Entitäten stehen, zu sprechen, einen Weg zu beschreiben oder beim Einrichten eines Zimmers Anweisungen zu geben. Dabei legen wir dem uns zur Verfügung stehenden Repertoire eine Struktur des Raumes zugrunde, deren genaue Bestimmung uns wesentlich schwerer fällt als davon mittels eines lokalen Ausdrucks in einer bestimmten Kommunikationssituation Gebrauch zu machen. Und umgekehrt entsprechen oft unsere Beschreibungen von räumlichen Gegebenheiten in Alltagssituationen nicht unserem konkreten Raumwissen; so sprechen wir vom *Sonnenaufgang* und *Sonnenuntergang*, wobei wir uns als Betrachter (genauer: unser Standort) als Folge der Erdrotation der Sonne entgegen drehen. Oder wir sind nicht im Geringsten erstaunt, wenn wir Sprecher des Deutschen sagen hören, dass die Sonne hinter den Horizont sinkt oder durch die Wolken bricht. Doch wie lassen sich solche räumlichen Beschreibungen, wenn nicht physikalisch, begründen? Wie wirkt Raum auf uns Menschen und wie finden räumliche Phänomene ihren Ausdruck in der Sprache? Und umgekehrt, welche Rolle spielt die Sprache in der Strukturierung des Raums?

Die folgenden Abschnitte befassen sich mit diesen Fragen im Rahmen eines umfassenderen kognitionsorientierten Ansatzes. Dieser wird hier nur insoweit kurz skizziert, als er für die vorliegende Studie von Bedeutung ist. Ziel dieses Kapitels ist es, dem Leser einige wichtige Perspektiven auf Raum und Sprache und deren Interaktion zu vermitteln, welche den konzeptionellen Rahmen für die Analyse der sprachlichen Repräsentation statischer Lokationen in der vorliegenden Studie bilden.

## 1.2 Die Repräsentation räumlichen Wissens: Unser Vorstellungsraum

Die eingangs gestellte Frage, welche Aspekte der Aneignung und Verarbeitung von Raum im Wesentlichen betrifft, fällt sicherlich eher in den Bereich psychologischer als linguistischer Forschung, welche nicht zuletzt den Grundstein für die kognitionsorientierte Annäherung an das Thema 'Raum' legte. Das stetige Interesse, welches dieses Thema bereits seit der Antike und bis heute noch hervorruft (vgl. Gosztonyi, 1976; Jammer, 1993; Bollnow, 2000<sup>1</sup>), erklärt sich aus der zentralen Rolle der Raumwahrnehmung für die menschliche Kognition wie auch bei der Steuerung zielgerichteten Verhaltens im Raum.

Die unmittelbare Wahrnehmung von Raum, dessen Repräsentation die alltägliche Erfahrung in und mit dem Raum verlangt, bringt mit sich eine Fülle bewusstseinsbildender Sinneneindrücke. Sie sind zum einen in der sensorischen Ausstattung des Menschen zum anderen in der Eigenempfindung aus der Erfahrung der eigenen Bewegung im Raum (Propriozeption) begründet. Unsere Auffassung von Raum ist somit eng verbunden mit menschlichen Raumempfindungen (visuelle, taktile und auditive), die auf Eigenschaften des menschlichen Apperzeptionsapparates gründen, und welche unweigerlich an vorgegebene physikalische Tatsachen geknüpft sind. Im Rahmen dieser physikalisch-physiologischen Bedingungen und in Interaktion mit dem Umfeld, sei es mit der Gegenstandswelt oder das sprachliche Umfeld, in dem man lebt und handelt, baut sich eine *mentale Repräsentation*<sup>2</sup> des Raums auf, welche die Basis für die raumbezogene sprachliche Kommunikation darstellt und zugleich als Grundlage räumlichen Handelns fungiert. So gelingt es dem Menschen, über räumliche Relationen zwischen Objekten zu sprechen oder sich in seiner weiteren räumlichen Umgebung zu orientieren, indem er auf ein Referenzsystem zugreift, welches ihm erlaubt, Positionen zwischen Entitäten und Richtungen in diesem Raum festzulegen.

Auf diese Weise stellt Raum und die Verständigung darüber das Resultat komplexer Übertragungsprozesse kognitiver Strukturen dar, welche die interne Repräsentation<sup>3</sup> der

---

<sup>1</sup> Darin findet sich ein umfassender Überblick über die verschiedensten Raumtheorien, darunter auch des 'gewöhnlichen Anschauungsraums', dessen spezifische Raumordnung der Raumreferenz zugrunde gelegt wird.

<sup>2</sup> Zum Repräsentationsbegriff siehe Barsalou, 1992

<sup>3</sup> In diesem Zusammenhang stellt sich die Frage, welche Form deren Gedächtnisrepräsentation hat. Hierbei wird unter anderem unterschieden zwischen den *analogen* (oder *bildlichen*) und den *symbolischen* (oder *propositionalen*) Kode. Während Ersterer den vorgestellten Gegenstand (oder Ereignis) *analog* dem dargestellten Wirklichkeitsbereich (i.e. der tatsächlichen Wahrnehmung des repräsentierten Gegenstandes) repräsentiert, umfasst das propositionale Repräsentationssystem sprachlich-begrifflich formulierbare



externen (physikalischen) Welt involvieren, die wiederum vornehmlich auf Prozessen der Wahrnehmung gründet und aus Informationen der sensorischen Rezeptoren konstruiert wird (Miller & Johnson-Laird, 1976; Fodor, 1983; für einen fundierten Überblick über Befunde aus der Neuro- und kognitiven Psychologie vgl. Anderson, 2001). Nun führt die Annahme einer kognitiven Repräsentationsebene, die zumindest in ihren zentralen Teilen universal zu sein scheint, zu der Frage, wie ihre Beziehung zur Sprache bzw. zu den sprachlichen Systemen beschaffen ist. In den folgenden Abschnitten wird etwas genauer auf die Interaktion zwischen Wahrnehmung, Kognition und Sprache eingegangen, weil sie für die vorliegende Studie von Bedeutung ist.

### 1.3 Reflektionen über Perzeption und Sprache

In den vorangegangenen beiden Abschnitten wurde der konkrete Raum unserer visuellen und taktil kinästhetischen Empfindungen mit unserer Vorstellung von Raum in einen Zusammenhang gestellt. Unser räumliches Vorstellungsvermögen, welches im Prinzip unser mentales Bild der räumlichen Welt konstituiert, schafft die Grundlage für jegliche Art räumlichen Handelns, sei es bei der verbalen Beschreibung einer räumlichen Struktur oder bei konkreten Aktivitäten bei Bewegungen im Raum. Im vorliegenden Abschnitt geht es etwas genauer um die zu Beginn formulierte Frage, nämlich auf welche Weise räumliche Phänomene ihren Ausdruck in der Sprache finden. Dabei wenden wir uns der Frage zu, wie es uns gelingt, die Vielfalt unserer perzeptiven Eindrücke, welche unser Alltagsbild von Raum in unserem Denken und sprachlichen Handeln konstituieren, zu koordinieren und zu organisieren. Dieser Abschnitt enthält zudem einen kurzen Abriss einiger fundamentaler Prinzipien unserer Wahrnehmungsorganisation, insbesondere solcher, die ihre Manifestation in der Beschreibung statischer Raumkonstellationen finden.

Wie bereits in §1.2 ausgeführt, bilden sensomotorische Erfahrungen die Grundlage für die Konstruktion unserer räumlichen Vorstellung. Dabei besteht eine grundlegende Leistung unserer Raumwahrnehmung darin, dass wir oft die Dinge unserer realen Welt auf eine Weise erfahren, welche nicht Teil unserer simplen Sensationen (i. e. Empfindungen) sind.

---

Wissenseinheiten, welche mit Hilfe spezifischer Symbolstrukturen, so genannten *Propositionen*, dargestellt werden, und welche den deklarativen Gehalt einer sprachlicher Äußerung bezeichnen (mehr dazu u. a. in Kosslyn, 1994. Weitere Arten der Wissensrepräsentation lassen sich entsprechend, je nachdem, ob sie eine der ursprünglichen Wahrnehmungserfahrung ähnelnden Struktur aufweisen oder von den perzeptuellen Erfahrungen abstrahieren, einteilen (für einen umfassenden Überblick vgl. Anderson, 2001). Die vorliegende Arbeit schließt sich den Untersuchungen an, die von einer propositionalen Repräsentationsebene ausgehen.


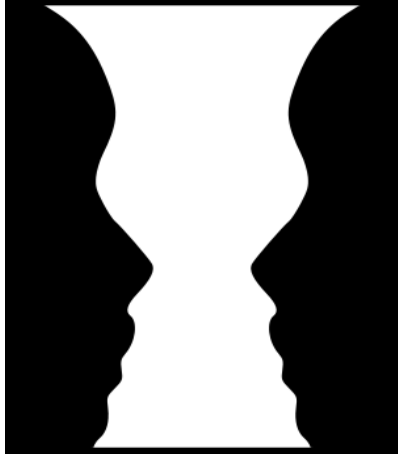
Jackendoff (1983), der sich intensiv mit der Interaktion von Sprache und Kognition beschäftigte, unterstrich mit Blick auf Arbeiten zur Wahrnehmung, dass unser Raumerfahrung kognitiven Prozessen unterliegt, welche den gewonnenen Rauminformationen gewisse Beschränkungen auferlegen. Er bemerkt in diesem Zusammenhang, dass:

*„ [...] what one sees cannot be solely environmental in origin, since the figures are imbued with organization that is not there in any physical sense [...]. This organization, which involves both segmentation of the environmental input and unification of disparate parts, must be part of the mind's own encoding of the environmental input. [...] Thus, the world as experienced is unavoidably influenced by the nature of the unconscious processes for organizing environmental input. One cannot perceive the "real world as it is. “*

(Jackendoff, 1983: 25ff)

Was wir also 'tatsächlich' sehen, ist, wie aus der hier vertretenen Auffassung Jackendoffs hervorgeht, über unsere Wahrnehmungsprozesse auf eine Weise organisiert, die nicht notwendigerweise aus dem perzeptuellen Input direkt zu erschließen ist. Der wahrgenommene Raum in seiner Struktur, welche auf die alltägliche menschliche Erfahrung wirkt, entspricht mit anderen Worten nicht zwangsläufig dem Raum unserer Sinnesempfindungen, das ist der empfangenen einzelnen Sinnesreize. Die Wahrnehmung enthält somit Qualitäten, die Organisationsmuster und Strukturen betreffen, die nicht von der Umwelt selbst auferlegt werden, sondern das Resultat informationsverarbeitender Prozesse sind, in die physiologisch bedingte Beschränkungen eingehen.

Dabei stützt sich Jackendoff auf Erkenntnisse der Wahrnehmungspsychologie und insbesondere auf Arbeiten der Gestalt-Psychologen (zum Beispiel Max Wertheimer (1880-1943) oder Kurt Koffka (1886-1941), die die *Gestaltgesetze* der Wahrnehmungsorganisation formuliert haben. Darin finden sich im Einzelnen die Prinzipien, die der Gliederung des Wahrnehmungsraumes und der Objektwahrnehmung zugrunde liegen. Obwohl es an dieser Stelle nicht möglich ist, auf die einzelnen Prinzipien einzugehen, wird der Fokus exemplarisch auf solche Beispiele der visuellen Wahrnehmung gelegt, die für die vorliegende Studie von Relevanz sind. Die folgenden Abbildungen (Abb. 1.1a – 1.1b) illustrieren ein Beispiel, wie wir eine gegebene visuelle Szene mit Hilfe der Gestaltprinzipien automatisch in Figur – Grund – gliedern.

	
<p>1.1a: Beispiel für die perzeptuelle Organisation visueller Details in bekannte Muster der Wahrnehmung</p>	<p>1.1b: Version der reversiblen Rubens'schen Gesichter – Vase – Figur</p>

**Abb. 1.1: Aufteilung des Wahrnehmungsfeldes nach dem Figur – Grund – Organisationsprinzip**

Abbildung 1.1a veranschaulicht, wie es uns Menschen gelingt, aus ein paar Tintenklecks das Bild eines schwarz-weiß gepunkteten Dalmatiners zu rekonstruieren (in der Mitte des Bildes), welches als abgehoben vom neutral zurücktretenden Rest erscheint. Menschen sind in der Lage, ohne sich dessen bewusst zu sein (vgl. Jackendoff, 1983), Formen und Objekte (genaugenommen: Dinge) aus einer visuellen Szenerie in ihrem Wahrnehmungsfeld zu extrahieren, indem diese als voneinander isoliert wahrgenommen werden. Dabei schafft es der Wahrnehmungsmechanismus, das Objekt der Wahrnehmung (*Figur*) vom Hintergrund (*Grund*) zu lösen (vgl. Abbildung 1.1a), ähnlich wie die Wahrnehmungsfigur in den Hintergrund zu versetzen, wenn die Aufmerksamkeit einem anderen Objekt zugewandt wird (vgl. Abb. 1.1b). So kann der Betrachter der zweiten Abbildung entweder zwei einander zugewandte schwarze Gesichter vor einem weißen Hintergrund sehen oder eine weiße Vase vor einem schwarzen Hintergrund. Was sich hier ändert, sind nicht die visuellen Reize, die zur Wahrnehmung gelangen, sondern die Organisation der Wahrnehmungen als Folge kognitiver Operationen. Letztere betreffen Aufmerksamkeitsprozesse in der visuellen Informationsverarbeitung, die auf den Informationsfluss aus dem reichhaltigen Reizangebot der Umwelt einwirken. Folglich ist die Repräsentation der einen oder anderen Figur in Abbildung 1.1b durch die unterschiedliche Zuweisung der Musterbildung auf einzelne Reiz Aspekte in Form von Konturen derart bedingt, wie Objekte durch das visuelle System enkodiert werden (mehr dazu in Anderson, 2001). Miller und Johnson-Laird (1976) fassen zusammen:

„A basic component of this perceptual accomplishment is the isolation of one object from another. The perceptual mechanism is able to differentiate an object from the background against which it appears. The same object that is a perceptual figure at one moment may become part of the background when attention shifts to the perception of another thing nearby [...]. Thus, the simplest perception of a concrete object seems to depend on a prior concept of object permanence.“

(Miller & Johnson-Laird, 1976: 39)

Vor dem Hintergrund dieser Erkenntnisse, die die Differenzierung unseren Wahrnehmungsfeldes in eine 'Figur' (salientes Objekt) und einen 'Grund' (weniger salientes Objekt) demonstrieren, lassen sich einige deutliche Parallelen zu den Strukturen der Sprache aufzeigen. Darin finden sich neben den bisher behandelten Grundstrukturen der visuellen Wahrnehmung die (gestaltpsychologischen) Prinzipien, die auf Eigenschaften wie *Symmetrie* oder *Größe* der Elemente beruhen, und welche die Organisation der wahrgenommenen Reize regeln. So bilden symmetrische Elemente, ähnlich wie kleine, in der Regel Figuren, im Gegensatz zu unsymmetrischen oder großen Elementen, die in der Wahrnehmung als Hintergrund gesehen werden (vgl. dazu Abb. 1.1a). Auf diesen Prinzipien aufbauend erfolgt unter anderen nach Talmy (1985, 2000a) die Repräsentation räumlicher Verhältnisse in der Sprache, bei der das Referenzobjekt (i.e. das Relatum) aus einem Raumausschnitt herausgelöst und das Thema in räumliche Relation zu diesem gebracht wird.

Auf diese Weise reflektieren Lokalisationen in der Regel eine asymmetrische Relation zwischen den involvierten Entitäten, die auf einer Figur – Grund – Differenzierung basiert (vgl. dazu auch Miller & Johnson-Laird, 1976; Landau & Jackendoff, 1993). So tritt die in der visuellen Wahrnehmung hervortretende Entität (im Sinne Talmys 'foregrounded'<sup>4</sup>) in die Rolle des grammatischen Subjektes ein, während das Relatum bei der Beschreibung mittels einer Präpositionalphrase realisiert wird. Folgende Beispielpaare sollen dies veranschaulichen:

- (1.1) a. Das Buch (Figur) liegt auf dem Tisch (Grund).  
b. Das Motorrad (Figur) ist neben dem Haus (Grund).

(Beispiele aus Landau & Jackendoff 1993)

Die sprachliche Repräsentation eines lokalen Verhältnisses erfolgt, wie die obigen Sätze zeigen, mit der Differenzierung in der Sprache zwischen der Entität, die lokalisiert werden soll (erscheint als Figur in der Subjektposition) und der Entität, die als Referenzpunkt

---

<sup>4</sup> Vgl. hierzu Talmy, 2000a: 316. Im Sinne von Langacker (2009) stellt die erstere Entität in einer räumlichen Beziehung den primären fokalen Partizipanten ('*primary focal participant*') dar, während die zweite Entität als sekundärer fokaler Partizipant ('*secondary focal participant*') gilt.

fungiert (erscheint als Grund in der Rolle des Objekts). Dabei erklärt sich die Zuweisung der Rollen *Figur* und *Grund* zu den einzelnen Entitäten durch ihre Eigenschaften, welche nach Talmy die Asymmetrie beider Partizipanten zueinander bedingen (s.o.). Beispiele, in denen eine Rollenumkehr zwischen den beiden Entitäten realisiert ist, verdeutlichen Talmys Ausführungen:

- (1.2) a. ? Der Tisch (Figur) ist unter dem Buch (Grund).  
b. ? Das Haus (Figur) ist neben dem Motorrad (Grund).

Die unter 1.2. aufgeführten Beispielsätze wirken, auch wenn grammatikalisch richtig, äußerst merkwürdig. Die Inversion der semantischen Rollen verstößt gegen die prototypischen<sup>5</sup> Eigenschaften der Partizipanten eines lokalen Verhältnisses, was zu nicht wohl-geformten Äußerungen führt (s. o.). Dies gilt auch für die in 1.2b. ausgedrückte Raumrelation, die sich trotz der darin präsentierten symmetrischen Relation der Proximität bei einer Umkehrung der beteiligten Entitäten ungewöhnlich anhört.

Anders ist der Fall in den nachstehenden Äußerungen, in denen eine unterschiedliche Rollenzuweisung auf die beiden Partizipanten der Lokalisation durchaus möglich erscheint:

- (1.3) a. The star (Figur) is inside the circle (Grund).  
b. The circle (Figur) lies around (surrounds) the star (Grund).

(Landau & Jackendoff 1993: 224)

Anders als in den vorausgehenden Beispielpaaren kann hier dasselbe Verhältnis in 1.3a. und 1.3b. auf unterschiedlicher Weise sprachlich repräsentiert werden. Der Grund dafür liegt in den Eigenschaften der vorliegenden Entitäten, welche vergleichsweise keine Asymmetrien hinsichtlich der Größe oder Beweglichkeit aufweisen (vgl. dazu Goldstein, 1984, 2002; Miller & Johnson-Laird, 1976; Landau & Jackendoff, 1993). Dies erlaubt dem Betrachter die wahrgenommenen Sinneseindrücke jeweils anders zu gewichten, indem er den Fokus seiner *Aufmerksamkeit* auf jeweils andere Aspekte des Stimulus ausrichtet.

So wird in den obigen Sätzen jeweils eine andere Entität primär profiliert (in 1.3a. 'the star', in 1.3b. 'the circle'), während der Rest in den Hintergrund rückt. Damit einher geht eine vom Sprecher gewählte Perspektivensetzung, die je nach Fokussierung der Aufmerksamkeit eine ihr eigene Art der Wahrnehmungsorganisation und der

---

<sup>5</sup> Eine Beschreibung der Eigenschaften der an der Raumrelation beteiligten Entitäten findet sich im Einzelnen bei Talmy, 2000a in Kapitel 5 mit der Überschrift „*Figure and Ground in Language*“.

Repräsentation von Raumverhältnissen in sprachlicher Form herbeiführt<sup>6</sup> (vgl. hierzu Zlatev, 2003, 2007; Thiering, 2011).

Aus den obigen Ausführungen wird zunächst deutlich, dass Sprache der Kodierung räumlicher Relationen die Differenzierung zwischen Vordergrund (Figur) und Hintergrund (Grund) auferlegt, welche primär in den Eigenschaften der einzelnen Entitäten begründet ist (s.o.). Dabei zeigt sich gleichzeitig, dass sich die Art wie räumliche Relationen einerseits wahrgenommen, andererseits sprachlich repräsentiert werden, durch einen vergleichbaren asymmetrischen Charakter auszeichnet, der die Asymmetrie der menschlichen Wahrnehmung eindeutig widerspiegelt (s. Anfang vorliegenden Kapitels). Eine wichtige Rolle scheint hierbei die *Aufmerksamkeit* zu spielen, die in der Informationsverarbeitung je nach Handlungsrelevanz selektiv auf die Auswahl und Organisation der Wahrnehmungen wirkt. Das Resultat sind (konzeptuelle) Strukturen, die die repräsentationelle Grundlage für die sprachliche Beschreibung räumlicher Verhältnisse bilden und die zugleich die Komplexität und Vielschichtigkeit der Prozesse offenbaren.

#### 1.4 Die konzeptuelle Organisation der Sprache

Anknüpfend an die vorigen Überlegungen liegt es nun nahe anzunehmen, dass die Muster der Organisation, welche wir als 'Realität' wahrnehmen, nicht a priori existieren, sondern größtenteils das Ergebnis komplexer kognitiver Prozesse sind. Hierzu rechnen nach der neueren kognitiven Theorie (u.a. Fodor, 1983; Lakoff, 1987; Langacker, 1987; Talmy, 2000a) neben Prozessen der Wahrnehmung (in ihren verschiedensten Modalitäten) und Denkprozesse (einschließlich u.a. der Kategorisierung, der Begriffsbildung und des logischen Schließens) auch die Sprache. So wird Sprache als integraler Teil des gesamten kognitiven Systems aufgefasst, welche der Interaktion und der Wechselwirkung mit anderen kognitiven Subsystemen unterliegt (vgl. Talmy, 2000a, Kap.1). Diese Verbindung wird in der Sprache durch das Ausdrucksinventar manifestiert, welches die Art und Weise repräsentiert, wie die Sprache mit den übrigen Leistungen interagiert und wie sie von ihnen (wie z.B. von der Aufmerksamkeit) geprägt wird (dazu Talmy, 2000a, Kap.4). In diesem

---

<sup>6</sup> Die Frage nach der Rolle und Wirkung der Wahrnehmung auf die Figur-Grund-Gliederung wurde innerhalb der Raumsemantik in neuerer Zeit besonders stark thematisiert. Im Vordergrund standen räumliche Strukturen, denen eine *andere* Anordnung der beteiligten Entitäten zugrunde gelegt wurde. So entsprach die Wahrnehmungsfigur nicht die vom Sprecher gewählte, aktuelle Figur, wie folgende Beispielsätze aus ausgewählten Sprachen zeigen: (a) *the tree is by the car* oder (b) *The knife is covered under (by) the butter* (Zlatev, 2003 und Thiering, 2011 jeweils). Die Autoren argumentieren für eine *subjektive* Enkodierung räumlicher Verhältnisse, die nicht zwangsläufig auf 'objektiven' Objekteigenschaften beruht sondern subjektbezogen ist (ebd.).

Sinne vermitteln sprachliche Ausdrücke durch ihre Bedeutung Einblicke in die mentale Konstruktion eines Sprachbenutzers, welche seine Erfahrungswelt auf eine Weise organisieren und repräsentieren, sodass Letztere für expressive Zwecke zugänglich wird (vgl. Habel & Stutterheim, 2000; Talmy, 2000a, Kap.1).

Nach Talmy (2000a) setzt sich das Forminventar einer Sprache aus zwei Komponenten zusammen, die aufgrund ihrer in der Sprache eigenständige Merkmale und Funktionen aufweisenden Charakteristika zugleich als zwei unterschiedliche Subsysteme betrachtet werden können. Beiden Systemen wird dabei eine gleich wichtige Rolle beigemessen, denn sie wählen ganz unterschiedliche Dimensionen einer gegebenen Szene aus, die sie gemeinsam konstruieren. Die hier postulierte Einteilung eines Sprachsystems umfasst zunächst zum einen das System der offenen (oder lexikalischen) Klasse zum anderen das System der geschlossenen (oder grammatischen) Klasse. Welche Eigenschaften beide Systeme aufweisen, beschreibt Bybee (2003) im Einzelnen wie folgt:

*„ [...] grammatical meaning refers to the type of meaning conveyed by grammatical morphemes and grammatical constructions. This type of meaning is often contrasted with lexical meaning, which is the meaning of nouns, verbs, and adjectives. [...] Lexical meaning is **specific and concrete**, with nouns referring to physical entities and their parts, and abstract notions of cultural import. [...] The specificity of lexical meaning is shown by the large number of contrasts that can be made, that is, in the number of names for species of trees (oak, elm, fir, pine, willow, etc.) or the number of designations for ways to move through space (walk, swim, climb, run, hop, trot, etc.). The more specific the meaning of a lexical item, the more stable it remains across differing contexts. Grammatical meaning, on the other hand, is **typically abstract**, referring to **large, abstract domains** such as time or modality, or referring to abstract grammatical relations [...]. It is also highly general, being applicable to a large number of contexts.“*

(Bybee, 2003: 154)

In ihren Eigenschaften begründet zeichnen sich die Elemente der offenen Klasse gegenüber den sprachlichen Elementen der geschlossenen Klasse im Wesentlichen dadurch aus, dass sie einen eigenständigen begrifflichen Gehalt aufweisen. Hierzu gehören (die Stämme von) *Verben*, *Substantiven* und *Adjektiven*, die eine große und zudem offene, d.h. systematisch erweiterbare Klasse bilden. Grammatische Einheiten, die in der Sprache als gebundene (wie Flexionsmorpheme) oder selbstständige Wortformen (wie Präpositionen) auftreten, umfassen hingegen eine relativ kleine Anzahl von Elementen, die in ihrem Umfang vergleichsweise sehr begrenzt sind. Dies betrifft die konzeptuellen Kategorien, auf die sie verweisen, sowie die einzelnen Mitglieder innerhalb einer Kategorie, welche in einer Sprache enkodiert werden können (Talmy, 2000a, 2005). Als Folge übernehmen die Elemente der geschlossenen Klasse, wie Talmy feststellt (Talmy, 2000a, Kap.1), eine distinkte Funktion hinsichtlich der konzeptuellen Strukturierung einer kognitiven Domäne,

indem sie gegenüber der lexikalischen Einheiten „*the conceptual framework or, imageistically, a skeletal structure or scaffolding for the conceptual material that is lexically specified*“ darstellen. Er bemerkt hierzu im Einzelnen:

*„The grammatical and lexical subsystems in a sentence seem generally to specify different portions of a cognitive representation or CR. Together the grammatical elements of a sentence determine the majority of the structure of the CR, while the lexical elements together contribute the majority of its content. [...] Thus, looking systematically at the actual notions specified by grammatical elements can give us a handle for ascertaining the very makeup of (linguistic-) cognitive structuring<sup>7</sup>.“*

(Talmy, 2000a: 21)

Talmy legt hierbei nahe, dass grammatische und lexikalische Kategorien komplementäre Funktionen innehaben (2000a: 40), denn sie kodieren unterschiedliche kognitive Einheiten. Während Formen der geschlossenen Klasse das begriffliche Gerüst einer gegebenen Szene bereitstellen, liefern Ausdrücke der lexikalischen Klasse inhaltlich detaillierte Informationen. Darin begründet sind nach Talmy (2005) grammatische Formen auf den Ausdruck bestimmter Konzeptbereiche (wie Numerus, grammatisches Geschlecht, Aspekt, oder Kausalität) beschränkt. Nun fallen im Sprachvergleich Unterschiede auf, wie die den Formen zugrunde liegenden Konzepte in den Einzelsprachen konkret ausgeprägt sind (Näheres dazu in Kap. 3). Hierzu wird die Semantik der sprachlichen Ausdrücke herangezogen (s. Anfang des vorliegenden Abschnitts), welche die Grundlage der kognitiven Analyseebene darstellt. Demnach importieren die semantischen Strukturen ausgedrückt in den grammatischen Mitteln eine konzeptuelle Organisation einer bestimmten Domäne, wie hier des Raums, in die Sprache. Unter diesem Gesichtspunkt bildet die Grammatik einer Sprache den strukturellen Rahmen für das lexikalische Sprachmaterial in einer konkreten Kommunikationssituation. Welche Möglichkeiten zur Strukturierung einer gegebenen räumlichen Konstellation hierbei bestehen, hängt im Wesentlichen von den in einem Sprachsystem zur Verfügung stehenden semantischen Ausdrucksformen. Diese kann in verschiedenen Sprachen unterschiedlich ausfallen, je nachdem, wie die Relation der Entitäten zueinander in einer spezifischen räumlichen Konfiguration abgebildet wird.

In den folgenden Abschnitten soll näher auf den Ausdruck von Raum in der Sprache eingegangen. Am Beispiel typologisch mehr oder weniger stark divergierender Sprachen sollen einige Unterschiede in der Strukturierung des zugrunde gelegten Referenzbereiches

---

<sup>7</sup> Adaptiert aus Talmy, 1978: The Relation of Grammar to Cognition – A Synopsis. In: D. Waltz (Ed.), Proceedings of TINLAP-2 (Theoretical Issues in Natural Language Processing), Association for Computing Machinery, New York.



exemplarisch aufgezeigt. Der Fokus liegt hierbei – wie aus dem Vorausgehenden ergibt – auf den grammatischen Kategorien, die eine räumliche Szene strukturieren und die einzelnen Entitäten in einer räumlichen Beziehung zueinander setzen. Den im Folgenden dargestellten Studien liegt der Versuch zugrunde, eine systematische Beschreibung der spezifischen morphosyntaktischen Strukturen und ihrer Funktionen für die Repräsentation und Kommunikation räumlichen Wissens zu liefern.

Um den Referenzbereich zu präzisieren, werden den sprachvergleichenden Studien einige theoretische Überlegungen vorangestellt. Dabei wird zu Beginn die Frage der räumlichen Grundstruktur aufgegriffen, welche sich in Sprache niederschlagen kann. Von früheren raumlinguistischen Arbeiten (vgl. Herskovits, 1982; Talmy, 1983) ausgehend werden somit die theoretischen Grundlagen der sprachsystematischen Analysen festgelegt, indem fundamentale Differenzierungen in der konzeptuellen Organisation von Raum, die sprachübergreifend markiert werden, zunächst betrachtet werden. In Anlehnung an weitere, sprachspezifische Analysen (von Autoren wie Wunderlich, 1982; Herweg, 1989) werden anschließend einzelsprachliche Systemeigenschaften, die auf eine variierende Strukturierung der hier im Mittelpunkt stehenden topologischen Domäne schließen lassen, vorgestellt. Auf diese Weise werden generelle sowie sprachspezifische konzeptuelle Prinzipien bei der Enkodierung statischer Lokalisationen deutlich.



## Kapitel 2: Sprache und Raumrelationen

Die vorherigen Abschnitte haben deutlich werden lassen, dass die Realisierung räumlicher Relationen in unmittelbarer Verbindung zur menschlichen Kognition steht, in die Sprache eingebettet ist. In der Bedeutung sprachlicher Formen offenbart sich die perzeptive Erfassung und Verarbeitung von Raumerfahrungen zu einem mentalen Konstrukt, das an sensorisch-perzeptuelle Erfahrung gekoppelt ist. Im Mittelpunkt des Interesses stehen die semantischen Einheiten, welche die konventionellen Mittel darstellen, mittels deren eine Einzelsprache die Strukturen der konzeptuellen Repräsentation von Raum in der Sprache enkodiert. Diese Betrachtungsweise, welche sich für die einzelnen grammatisch – morphosyntaktischen Formen und ihre Bedeutung interessiert, betrifft im Einzelnen die Frage nach der begrifflichen Kategorisierung der Raumdomäne in der Sprache. Der Fokus liegt bei der vorliegenden Arbeit auf der sprachlichen Realisierung topologischer Raumrelationen sowie im Einzelnen auf den linguistischen Mitteln, die hierzu einzelsprachlich selektiert und verwendet werden.

Bevor näher auf die zwischensprachliche Repräsentation räumlicher Beziehungen eingegangen wird, sollen einige abstrakte Begriffe eingeführt werden, welche für eine fundierte Berücksichtigung der Semantik raumreferentieller Mittel im Kontext der Raumlinguistik einschlägig sind. Soweit aufgrund dieser Ausführungen die Grundlagen für die Analyse von Lokalisationen für die Zwecke der vorliegenden Arbeit geschaffen werden, kann auf dieser Basis die Gegenüberstellung der lokalen Ausdrücke in verschiedenen Sprachen einer vertieften Betrachtung unterzogen werden. Daher werden zu Beginn dieses Kapitels grundlegende Konzepte vorgestellt, welche der Konzeptualisierung von Raum unterliegen. Da der Fokus auf den statischen Lokalisierungen im Bereich der topologischen Positionierung liegt, wird des Weiteren die Struktur des betreffenden Referenzbereiches näher spezifiziert, indem diverse Typen topologischer Lokalisationsrelationen eingeführt werden. Dies ist vor allem für die Analyse der Bedeutung der lokalen Ausdrücke des Griechischen und der weiteren Gegenüberstellung mit dem Deutschen unerlässlich. Schließlich wird die Variabilität in den Sprachen bezüglich der Art, wie räumliche Relationen konstruiert und sprachlich abgebildet werden,

illustriert. Hieran anknüpfend werden die abzuleitenden kognitiven Implikationen diskutiert. Übergeordnetes Ziel dieses Kapitels ist es, die einschlägigen Annahmen und relevanten Begriffe einzuführen, die – als Teil des theoretischen Hintergrunds – durch die gesamte Arbeit hindurch verwendet und dem empirischen Teil zugrunde gelegt werden.

## 2.1 Zum räumlichen Verhältnis

Die Lage eines Objektes im Raum ist im einfachsten Fall durch seine Relation zu einer weiteren Entität gegeben, welche durch den Ort, den Letztere im Raum einnimmt, spezifiziert ist. Die sprachliche Lokalisierung einer Entität erfolgt somit relativ zum einem weiteren Ort, der als Bezugspunkt in dem Akt des Lokalisierens verwendet wird. Jede Lokalisationsrelation impliziert somit die Präsenz von mindestens zwei, in der Wahrnehmung isolierten räumlichen Entitäten<sup>8</sup>, welche distinkte Orte im Raum einnehmen. Auf dieser Weise ist der konzeptuelle Rahmen einer jeden sprachlichen Lokalisierung gegeben, illustriert hier an der nachstehenden Abbildung (Abb. 2.1):

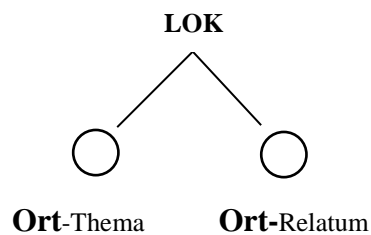


Abb. 2.1: Die Lokalisationsrelation

Obige Abbildung stellt die abstrakte Repräsentation eines lokalen Verhältnisses dar, welches als Lokalisationsrelation (LOK) zwischen den *Orten* der beteiligten Entitäten (als Kreise abgebildet) dargestellt wird. Damit impliziert ist eine Auffassung einer räumlichen Struktur, welche durch die Konzeptualisierung des externen Raums als ein Ensemble von distinkten Objekten begründet ist, die es erlauben, konkrete, zwischen ihnen gliederbare Relationen zu spezifizieren. An dieser Stelle ist hier lediglich von *statischen* Relationen die Rede, die die zeitweilige Verortung einer Entität im Raum bezeichnet. Dynamische Lokalisierungen, welche eine Ortsänderung der lokalisierten Entität kennzeichnen, werden

---

<sup>8</sup> Der Begriff der „räumlichen Entität“ wird in Anlehnung an einschlägige Arbeiten (u.a. Herskovits, 1986; Stutterheim, 1990) als umfassender Begriff für alle semantischen Elemente, die in eine Lokalisationsrelation eintreten können, gebraucht, der neben geometrischen Körpern (wie Fläche oder körperhafte Objekte mit Hohlraum) auch Objektteile (wie der Griff einer Handtasche oder der Riss einer Tasse) sowie belebte Entitäten oder Ereignisse einschließt.

hier zunächst ausgeklammert. Folgende Raumkonstruktion sollen dem Leser die voranstehenden Ausführungen vor Augen führen:

### (2.1) Die Fliege ist in der Marmelade

Ausgehend von semantischen Analysen zu Lokalisierungsausdrücken des Deutschen (s. Klein, 1990, 1991) soll die zu situierende Entität in der Folge das *Thema*<sup>9</sup>, während die Entität, relativ zu der sie lokalisiert wird, das *Relatum* genannt (s. Abb. 2.1). Solche Lokalisationen geben den *Ort* des Themas (*die Fliege*) an, welcher relativ zum *Ort* eines weiteren Objektes (*die Marmelade*) bestimmt wird. Das lokale Verhältnis zwischen den beiden Entitäten, welche in den obigen Beispielen als statische Gegebenheit (*sein*) ausgedrückt wird, wird hier durch den sprachlichen Ausdruck *in* näher spezifiziert. Das räumliche Verhältnis wird somit als Lokalisationsrelation zwischen den, von den einzelnen Entitäten eingenommenen Orten<sup>10</sup> im Raum repräsentiert, welche in der Wahrnehmung ausgegrenzt und in Relation zueinander gesetzt werden. Die Präposition *in* ordnet dem Ort des Relatums eine Teilregion zu (s. u.). Damit wird - zusammen mit der Relation LOK - das Thema im Innenraum des Relatums lokalisiert (siehe Abschnitt 2.1.2).

In diesem Rahmen erfolgt die in der Sprache kodierte kognitive Repräsentation einer gegebenen lokalen Situation, welche von der *Struktur des zugrunde gelegten Raumes* sowie der *räumlichen Beschaffenheit der involvierten Objekte* determiniert wird. Ein wesentlicher Bestandteil der Beschreibung von Lokalisationen wird daher sein, der Struktur, welche den Entitäten und der daraus abgeleiteten Raumrepräsentation mittels der sprachlichen Mittel (wie in Bsp. 2.1) zugeschrieben wird, auf den Grund zu gehen. Dabei gilt es die räumlichen Eigenschaften der an einer Konstellation beteiligten Entitäten im Hinblick auf ihre Interaktion zueinander zu berücksichtigen, welche mit den entsprechenden Lokalisierungsausdrücken verknüpft ist.

---

<sup>9</sup> Dazu existieren in der einschlägigen Literatur eine ganze Reihe verschiedener Begriffe, von denen an dieser Stelle nur einige erwähnt werden können: *Figure* und *Ground* (Talmy, 1978, 1985 sowie Herskovits, 1986 in Anlehnung an Talmy, 1978), *theme* (Gruber, 1965) und *reference object* (Jackendoff, 1983), *trajector* und *landmark* (Langacker, 1986; Zlatev, 2007), *cible* and *site* (Vandeloise, 1986). Es sei an dieser Stelle angemerkt, dass die in der vorliegenden Arbeit gewählte Begrifflichkeit in erster Linie in einer der hier zu behandelnden Objektsprachen, die in diesem Fall u.a. durch das Deutsche repräsentiert ist, begründet ist. Nichtsdestotrotz werden in Anlehnung an Talmy (1985, 2000a) Eigenschaften der an einer räumlichen Relation beteiligten Entitäten vorgestellt, die die enge Verbindung von Sprache und Perzeption offenbaren.

<sup>10</sup> Es besteht jedoch Uneinigkeit darüber, ob Orte von Objekten anderen Orten (Kleins Position) oder Objekte Orten zugewiesen werden (vgl. Herweg, 1989; Wunderlich, 1990). Einen inhaltlichen Beitrag zur dieser Frage liefert Wunderlich (1990), der sich mit Kleins Ausführungen (1990) kritisch auseinandersetzt.

In den darauf folgenden Abschnitten wird eine Unterscheidung zwischen den einzelnen Bestandteilen einer Lokalisation eingeführt, die jede Äußerung betrifft, in der eine räumliche Relation sprachlich dargestellt wird. Im Anschluss daran werden verschiedene Typen von Lokalisationsrelationen differenziert dargestellt, wobei der Fokus auf den topologischen Raumrelationen liegt.

### **2.1.1 Komponenten der Lokalisationsäußerung**

Wir fangen zuerst mit den Entitäten an, die die Partizipanten einer räumlichen Situation konstituieren, und welche in eine Lokalisationsrelation, wie die oben beschriebene, eintreten können. Vorerst sollen – anknüpfend an das Kapitel 1 – die Faktoren genauer betrachtet werden, die bei der Zuweisung der Rollen, vor allem des Relatums (für das Bezugs- oder Referenzobjekt der Lokalisation), wirken. Die Erfassung der den lokalen Ausdrücken zugrunde liegenden räumlichen Konzepte erfordert darüber hinaus eine genauere Betrachtung der räumlichen Eigenschaften der beteiligten Entitäten. Weitere Komponenten einer Lokalisation, die sich auf die Repräsentation einer spezifischen räumlichen Konfiguration auswirken können, betreffen Informationen über die *Art* der Stellung und/oder Anordnung der Entitäten im Raum und sollen hier ebenso berücksichtigt werden. Die folgenden Ausführungen sollen die Grundlage für eine differenzierende Analyse der räumlichen Konzepte, die zur Repräsentation eines räumlichen Verhältnisses herangezogen werden, liefern.

#### **2.1.1.1 Partizipanten der Lokalisation**

Das grundlegende Verhältnis zwischen Thema und Relatum ist bei jeder Lokalisationsrelation einheitlich und wird von Prinzipien unserer Wahrnehmungsorganisation gesteuert, die die spezifische Ausführung eines Lokalisationsverhältnisses beeinflussen. Im einfachsten Fall, in dem physikalische *Objekte* in der Relation involviert sind, erfolgt ihre räumliche Einordnung auf einer Weise, die eine grundlegende Leistung bei der Perzeption von Raum offenbart und welche auf einem gestaltpsychologischen Figur - Grund - Differenzierungsprinzip beruht (vgl. Kap.1.3). Die Art, wie Entitäten relativ zueinander lokalisiert werden, setzt das Erkennen der asymmetrischen Relation zwischen dem zu lokalisierenden und dem Referenz-Objekt voraus (Miller & Johnson-Laird, 1976; Wunderlich, 1982; Jackendoff, 1983; Klein, 1991). Diese Asymmetrie sei fest im Prozess der Schematisierung einer visuellen Szene verankert, in welche die Profilierung spezifischer Aspekte (oder Eigenschaften) der Referenz – Entität involviert ist. Dabei bestimmt ein ganzes Bündel an Faktoren, wie relative Größe

oder Ortspermanenz der beteiligten Entitäten, die Ausdifferenzierung und Zuweisung den Partizipanten die Rollen von Thema und Relatum. So kann das *Fahrrad* nur relativ zu dem *Haus* lokalisiert werden, und nicht umgekehrt, wie das folgende Beispiel zeigt:

- (2.2) a. **Das Fahrrad** steht neben **dem Haus**  
Thema (FIGUR)                      Relatum (GRUND)  
b.? *Das Haus* steht neben *dem Fahrrad*

Nun eignet sich *das Haus*, das aufgrund seiner Größe<sup>11</sup> einen permanenten Ort im Raum aufweist, zur Lokalisierung des Fahrrads, welches umgekehrt kleiner und beweglicher ist. Indem die die Asymmetrie betreffende Bedingung erfüllt ist, kann überhaupt die Position des Fahrrads beschrieben, d.h. relativ zum durch das Haus eingegrenzten Ort lokalisiert werden, welches als Orientierungspunkt für die Situierung fungiert. Das Fahrrad (Thema) erscheint in der relationalen Struktur (2.2) auf dieser Weise von seinem nicht - zentralen Hintergrund abgehoben und erfüllt somit die Rolle des aufmerksamkeitsfokussierten Vordergrunds (Figur) (Talmy, 2000a). Entscheidend für die Spezifizierung der räumlichen Relation zwischen den beiden Entitäten ist somit das Wissen (oder besser: die Wahrnehmung) über die Objekte, welches erlaubt, die (unbekannte) Lage des Thema-Objekts relativ zu dem vom Relatum-Objekt eingenommenen, gewöhnlich als bekannt vorausgesetzten Ort zu determinieren<sup>12</sup>.

Nach Talmy (1985) korreliert die Zuweisung dieser semantischen Rollen mit einer Reihe von Eigenschaften der Partizipanten eines lokalen Verhältnisses (s. auch Svorou, 1994). So treten in die Position des Relatums des Weiteren für gewöhnlich Objekte ein, die in eine visuelle Szene eingebettet sind und darin einen stabilen Ort, einen Umfang und eine eher *komplexe* geometrische Form besitzen (Talmy, 2000a: 315ff), worauf nicht zuletzt mittels eines räumlichen Ausdrucks in einer Sprache Bezug genommen wird. Während die Präposition *in* im Deutschen das Vorhandensein eines im Relatum gegebenen Innenraums denotiert, setzt die Präposition *auf* eine Entität mit einer definierten Begrenzung voraus

---

<sup>11</sup> Becker (1994) bemerkt in Anlehnung an Talmy (1983), dass die relative Größe der als Relata selektierten Entitäten zwar eine wichtige, aber dennoch nicht bestimmende Rolle für die Zuweisung dieser Rolle spielt. Als Beispiel führt sie die Lokalisation '*der Park ist bei der Bushaltestelle*' an, in der das Thema (*der Park*) ein größeres Ausmaß aufweist als das gewählte Relatum (Becker, 1994:4). Hierbei unterstreicht Talmy (1983:770), dass die räumlichen Eigenschaften zwischen den Entitäten generell die Figur-Grund-Differenzierung begründen, wenn auch nicht absolut.

<sup>12</sup> Miller und Johnson-Laird (1976: 384) beschreiben Lokalisierungen als Suchanweisungen: Der Ort des Themas, wonach gesucht wird, wird relativ zu einem für den Sprecher bekannten Relatum bestimmt, welches den Suchbereich ('search domain') darstellt. Dieser Bereich lässt sich durch die betreffende Entität (Relatum) selbst und den von ihr eingenommenen Ort sowie ihre Form und Ausdehnung definieren (1976: 45).

(u.a. Herweg, 1988). Es werden demnach als Referenzpunkte der Lokalisierung solche physikalische Objekte gewählt, deren räumliche Kategorisierung anhand ihrer Gestalteeigenschaften erlaubt, den Raum in spezifische Regionen oder Teilräume (Becker, 1994; Becker & Carroll, 1997) zu gliedern, während das zu lokalisierende Objekt als geometrischer Punkt konzeptualisiert wird (Talmy, 1983: 773). Dass es räumliche Ausdrücke gibt, die nichtsdestotrotz eine höhere Komplexität der Thema – Entität zeigen, wurde später in eine Reihe von Untersuchungen belegt (u.a. Levinson, 1994) wird jedoch in der vorliegenden Untersuchung an späterer Stelle aufgegriffen.

Svorou (1994: 11ff) führt in diesem Zusammenhang einen weiteren Parameter ein, dem zugleich eine besondere Gewichtung zukommen lässt. Es handelt sich hierbei um die Häufigkeit des Aufeinandertreffens (*'frequency of encounter'*) mit einer Entität, was wiederum diese Entität besonders salient und dadurch einen besonders ausgezeichneten Referenzpunkt macht. Es sind kognitiv besonders markante Objekte, mit denen ein Individuum oder eine Gesellschaft gut vertraut sind, was wiederum diese leicht zugänglich macht.

Es ist ein differenziertes Wissen über die Größe, Lage, Gestalt der Objekte, das Menschen dazu veranlasst, entsprechend diesen Eigenschaften den realen oder gedachten Wahrnehmungsraum als in einen aufmerksamkeitsfokussierten Vordergrund und einen Hintergrund zu gliedern. Dazu zählt sicherlich auch das Wissen, welches aus der typischen Interaktion mit den Objekten und ihren Teilen (Flächen, Kanten, Ecken usw.) resultiert und die spezifische Anordnung der Entitäten relativ zueinander beeinflusst. Aus kognitiver Sicht schlägt sich das Wissen über die räumlichen und/oder funktionalen Eigenschaften der Entitäten in der sprachlichen Repräsentation räumlicher Relationen und genauer in der Bedeutung der Raumausdrücke nieder.

### **2.1.1.2 Thema – Relatum – Eigenschaften**

„One of the most impressive accomplishments of the perceptual mechanism is its organization of experience into substantial things, tangibly and temporally connected, located in spatial relation with other things.[...] Things maintain their perceived shapes, colors, weights, and sizes independently of movement or orientation relative to the receptors.“

(Miller & Johnson-Laird, 1976: 39)



Der Mensch kategorisiert konkrete Objekte als belebt oder unbelebt, als beweglich oder nicht, auch hinsichtlich ihrer Größe und Form (vgl. Miller & Johnson-Laird, 1976: 40-57). Dabei beruhen seine Kategorisierungen auf einem ganzen Ensemble inhärenter<sup>13</sup> Objekteigenschaften, die durch das System der visuellen Raumwahrnehmung identifiziert und durch das konzeptuelle System kategorisiert werden, und auf welches Letzteres das Alltagswissen über räumliche Verhältnisse im Wesentlichen gründet. Obwohl der Fokus der vorliegenden Arbeit auf topologischen Raumrelationen liegt, geht es an dieser Stelle zunächst einmal um perzeptiv fundierte Prinzipien der Objektausgliederung, nach denen einzelnen Entitäten konstitutive Flächen und Kanten sowie diverse Gestalteigenschaften (Begrenztheit, materielle Belegung) zugewiesen werden (u.a. Lang, 1987, 1989). Betrachten wir folgende Gestalten:



**Abb. 2.2: Zur Wahrnehmung von Objekten mit variierender Form**

Ohne Mühe können wir die oben gezeichneten Objekte wahrnehmen und sie identifizieren, was zunächst auf dem ersten Blick eng mit ihrer Funktion als Vasen zusammenhängt. So steht das Erkennen von Gegenständen zwar in enger Verbindung mit ihren funktionalen Eigenschaften, welche in unserem Handeln mit diesen begründet ist, doch das Objekterkennen geht weit darüber hinaus: Es setzt voraus, dass die Form der Gegenstände und Oberflächen wahrgenommen wird. Diese umfasst all jene (Einzel-) Merkmale, wie Konturen und Ecken der Objekte, deren Organisation zu der Gestaltbildung führt (Miller & Johnson-Laird, 1976; Goldstein, 1984, 2002). Objektmerkmale, wie Begrenztheit oder materielle Belegung, sind hierbei konstitutiv. Dabei sind Menschen imstande, die obigen dargestellten Objekte als dreidimensional zu beurteilen und als solche kognitiv zu repräsentieren. Dies setzt komplexe informationsverarbeitende Prozesse im Kontext der visuellen Wahrnehmung voraus, welche an dieser Stelle nicht weiter ausgeführt werden können (hierzu siehe Goldstein, 2002). Sicher ist, dass die Mehrzahl der Entitäten in ihrer

---

<sup>13</sup> Dieser Begriff beschreibt Eigenschaften, die ein Objekt unabhängig vom Betrachter oder dessen Orientierung aufweist (vgl. Klein, 1990: 38).

dreidimensionalen Struktur repräsentiert wird, wobei nicht ausgeschlossen ist, dass bestimmte Objekte zweidimensional wahrgenommen werden (Miller & Johnson-Laird, 1976: 40). Manfred Bierwisch (1967) führt hierzu Entitäten wie 'Straße' und 'Fenster' als Beispiele an, die als ebene, durch Kanten begrenzte Flächen perzipiert werden.

Nun stellt sich die Frage, inwieweit Stimulusattribute, also verschiedene Merkmalsdimensionen der Entitäten, wie diese an der Abb. 2.2 illustriert werden, ihren Ausdruck bei der Beschreibung von Lokalisationen finden. Dabei legen die vorstehenden Ausführungen (s. Kap. 2.1.1.1) eine Repräsentation von Raum in der Sprache nahe, welche die Integration zwei fundamentaler Kategorien der kognitiven Betrachtungsweise integrieren, nämlich der *Entitäten* und ihrer im Raum aufweisenden *Orte*. Die Rede ist hier einerseits von der Wahrnehmung und Identifizierung der *Entitäten* und deren räumlichen Eigenschaften (das *what* – System), andererseits von ihrer *Lokalisierung* im Raum (das *where* – System). Entsprechend heißt es bei Landau und Jackendoff (1993):

*„ [...] One part of the system is devoted primarily to objects and their identification (mostly by shape), the other to locating objects in space relative to each other and to the observer. The expressive power of the system of nouns that identify objects is linked to the shape identification submodule; the expressive power of the spatial preposition system is linked to the submodule governing the location of objects relative to each other. “*

(Landau & Jackendoff, 1993: 234)

Wie dem Vorstehenden zu entnehmen ist, ist das präpositionale System einer Sprache mit der mentalen Repräsentation räumlicher Information, die die relative Position der einzelnen Entitäten zueinander betrifft, gekoppelt, während objektbezogene Charakteristika mittels Nomen versprachlicht werden. Dieses schlägt sich, wie gleich gezeigt wird, in der Aufteilung des Raums in Regionen nieder, welche in gewissem Sinne jene Attribute räumlicher Objekte oder unterscheidende Merkmale reflektieren, die für die sprachliche Repräsentation räumlicher Verhältnisse signifikant sind.

### **2.1.2 Region und Regionslokalisierung**

Bereits an früherer Stelle dieser Arbeit war die Rede davon, dass jedes Objekt einen Ort im Raum einnimmt, welcher die Beschreibung von Lokalisationen im weitesten Sinne erlaubt (siehe §2.1). Hierzu müssen im Prozess der Wahrnehmung die von den betreffenden Entitäten eingenommenen Orte und der zwischen ihnen bestehenden Relationen registriert werden (u.a. Miller & Johnson-Laird, 1976; Bierwisch, 1988; Klein, 1990; Stutterheim,

1990). Bevor auf das Konzept der 'Region' konkret eingegangen wird, sei nochmals das Vorstehende an den folgenden Abbildungen illustriert:



Abb. 2.3a



Abb. 2.3b



Abb. 2.3c

### Abb. 2.3: Region

Die in Abb. 2.3a - c skizzierten Konstellationen beinhalten zwei Entitäten: Das Objekt (i.e. das Fahrrad), welches durch die sprachliche Äußerung lokalisiert wird, und ein weiteres Objekt (i.e. die Kirche), relativ zu dem es lokalisiert wird. Zwischen den beiden (Ort des Themas und Ort des Relatums) besteht eine räumliche Relation, die sprachlich unterschiedlich beschrieben werden kann. Wir können sagen 'das Fahrrad liegt *bei* der Kirche' (2.3a), ebenso können wir sagen 'das Fahrrad liegt *neben* der Kirche' (2.3b). Beide Äußerungen beschreiben eine räumliche Konstellation, auch wenn in unterschiedlicher Weise, bei der das zu lokalisierende Objekt in der angrenzenden *Nachbarschaft*, bzw. in der *näheren Umgebung* des Relatums enthalten ist (vgl. Herweg, 1988). Dies trifft allerdings nicht auf die letzte abgebildete räumliche Situation (2.3c) zu. Intuitiv lässt sich keine der beiden lokalen Konstruktionen auf die letzte räumliche Anordnung anwenden, welche das Thema in augenfälliger Weise im *Fernbereich* gegenüber dem *Nahbereich* des Relatums in den anderen Abbildungen (2.3a.- b.) lokalisiert zeigt. Offenbar lässt sich dies auf eine Anwendung des Konzepts der *Region* (Miller & Johnson-Laird, 1976) zurückführen, welches sich lediglich in den ersten beiden Konstellationen manifestiert, mittels derer sich der zugrundeliegende Referenzbereich strukturieren lässt, und welches sich in dem aktuellen Gebrauch zum Tragen kommt.

Nach Miller und Johnson-Laird (1976: 59), stellt die Region einen in der Regel unscharf begrenzten Raumausschnitt, der sich um den Ort einer räumlichen Entität ausdehnt:

„The region of a thing can be thought of as a rather indeterminate penumbra surrounding it. [...] The **appreciation** of an object's **region** must depend not only on the perceiver's ability to recognize what kind of an object it is, but also on his **familiarity with the functions such objects serve** [...].“

Nach ihrer Auffassung beinhaltet das essentielle Wissen um die Region solche Eigenschaften der Entitäten, die auf der typischen Interaktion mit diesen gründen und die nicht allein den Entitäten innewohnend (vgl. voriger Abschnitt) sind. Perzeption stellt somit zusammen mit motorischer Aktivität, Funktion und Rolle der räumlichen Entitäten im Handeln der Menschen verschiedene Dimensionen der (Raum-) Erfahrung dar, die diese im Wesentlichen bestimmen und insgesamt das Wissen um die einzelnen Entitäten konstituieren. Demnach zeigen sich nach Miller und Johnson-Laird (1976) Regionen als (physiologische begründete) Perzepte, als Konzepte, da sie neben visuellen Merkmalen und Qualitäten der Entitäten auch funktionale Eigenschaften umfassen. Auf dieser Basis werden Objekten Regionen zugeschrieben, die der alltäglichen Erfahrung und typischen Auseinandersetzung der Menschen mit diesen entspricht (vgl. Abb. 2.3a.-c.). So zeigt sich, dass die charakteristische 'Region' um eine Entität, die als Relatum in einer gegebenen Lokalisierung dient, variable Grenzen hat (hierzu vgl. auch Klein, 1994).

Raum bzw. in Aristoteles' Begriff gleicht hierin einem im Prinzip mit einer bestimmten räumlichen Ausdehnung aufweisenden Behälter, der mit den materiellen Rändern der Entität, die sie umschließen, koinzidiert. Allerdings stelle der Eigenort (τόπος), den eine Entität belegt, nicht einen integralen Teil des umgebenen Gegenstandes dar, sondern unterscheidet sich von diesem in distinkter Weise und könne von ihm getrennt werden (s. McKeon, 1941). Entsprechend besteht 'Bewegung' (κίνησις) nach Aristoteles in der Ortsänderung eines Objekts, welches zu unterschiedlichen Zeiten jeweils an verschiedenen Orten sein kann. Ferner geht Aristoteles von einer in sich natürlichen Gliederung des Raums, der durch ein absolutes<sup>14</sup>, von der Natur gegebenes Bezugssystem bestimmt ist. So spricht er von Richtungen (διαστάσεις), die unabhängig vom Menschen definiert sind. Wie die einzelnen Elemente, die von den Dingen eingenommenen Orte (τόποι), in einer räumlichen Relation aufeinander bezogen werden, wird im aristotelischen Ortsbegriff nicht weiter differenziert. Ebenso wenig kommt die Struktur des Raumes, die sprachlichen Äußerungen zugrunde gelegt werden kann, und die mit allen möglichen

---

<sup>14</sup> Mit 'absolut' ist eine Raumkonzeption gemeint, in welcher der aktuelle Betrachter bzw. dessen Position und Orientierung keine Rolle spielt. Damit nehmen absolute Systeme – im Gegensatz zu dem relativen Referenzrahmen, der im Betrachter verankert ist (*der Ball liegt rechts vom Stuhl*) – keinen Bezug auf die Körperasymmetrien, sondern sie beziehen Fixpunkte ihrer Umwelt ein, indem sie sich beispielsweise an einem abstrakten Koordinatensystem der Himmelsrichtungen (*z.B. der Ball liegt nördlich vom Stuhl*) orientieren (vgl. u.a. Majid et al., 2004). Aristoteles definiert *unten* dort, „wohin das, was Schweres besitzt, und das Erdhafte (fällt)“, wohingegen *oben* der Ort ist, „wohin Feuer und das Leichte sich bewegt“ (Physik, 1987).

Verwendungsweisen eines räumlichen Ausdrucks vereinbar ist, bei Aristoteles nicht in den Blick der Betrachtung.

Herskovits (1982) übernimmt zunächst Aristoteles' Begriff von *Ort* (als *Eigenort*, engl. *place*) und führt hierbei aus, dass Objekte für einen bestimmten Zeitraum (*t*) immer (nur) einen Ort einnehmen<sup>15</sup>. Dabei betont sie, dass es die Orte, und nicht die Entitäten, sind, zwischen denen räumliche Relationen bestehen und mittels der Sprache bei einer Lokalisation Bezug genommen wird (vgl. Abschn. 2.1). Diese weitverbreitete Auffassung erklärt sich nach Herskovits (1982) in Anlehnung an Aristoteles (Buch IV, Physik) dadurch, dass:

„ *The existence of place is held to be obvious from the fact of mutual replacement. Where water now is, there in turn, when the water has gone out as from a vessel, air is present. When therefore another body occupies this same place, the place is thought to be different from all the bodies which come to be in it and replace one another.* “

(hrsg. von McKeon, 1941: 269)

Es liegt an dieser Stelle nahe, dass die Beschreibung eines Ortes ohne Berücksichtigung der in Rede stehenden Entitäten gar nicht möglich ist. Sie erlauben somit einen Ort zu identifizieren, indem man ihn zu einem anderen Ort, welcher in einer kommunikativen Situation als bekannt oder identifizierbar vorausgesetzt wird, in Beziehung setzt (Näheres zur Asymmetrie zwischen den in einer Lokalisation beteiligten Entitäten: Abschn. 1.3). Dennoch stellt Herskovits (1982, 1986) in Anbetracht der von Kontext zu Kontext differierenden Verwendungsmöglichkeiten eines räumlichen Ausdrucks fest, dass die in einer Präposition ausgedrückte Region oft nur schwer zu definieren ist, und führt eine Reihe von Beispielsätzen an, wie in a. *The fog in San Francisco* oder b. *He walked through the water* (Herskovits, 1982: 100; 104) in denen die Region entweder unklar (a) oder sogar undefiniert (b) ist (vgl. mit *There is sugar in that cup of coffee*). Daraus ergeben sich, wie sie schlussfolgerte, Probleme bei der Beschreibung von Lokalisationen, die in der Vagheit, i.e. in ihrer Bedeutung unbestimmter linguistischer Kategorien begründet sind<sup>16</sup>.

---

<sup>15</sup> Klein (1991) verwendet hierfür den Begriff 'Eigenort', um genau die von den Entitäten eingenommenen, temporären (zu *t*) Orte hervorstreichend.

<sup>16</sup> Ein Blick auf einschlägige Arbeiten zu der Semantik von Raumausdrücken zeigt, dass das Hauptproblem bei der Beschreibung von Ausdrücken wie beispielsweise den deutschen Präpositionen *in*, *auf*, *an* darin liegt, dass ein und derselbe Ausdruck zur Beschreibung unterschiedlicher räumlicher Arrangements verwendet werden kann. So lässt sich beispielsweise die Präposition *auf* im Deutschen in verschiedenen Situationstypen anwenden, wie in *Die Tasse steht auf dem Tisch* (prototypischer Fall), *Auf der Flasche klebt ein Etikett* (wobei das Thema hier nicht höher als das Relatum ist) oder *Er arbeitet auf dem Rathaus* (die Anwendbarkeit räumlicher Eigenschaften wie 'höher als' oder 'in Kontakt mit' ist hier offenbar sehr problematisch). Man

Deshalb schlägt Herskovits eine Reihe pragmatischer Prinzipien vor, die den unterschiedlichen Gebrauch (i.e. vom besonders typischen Fall abweichende Verwendungsvarianten) erklären sollen. Dabei stellt sie fest, dass die Anwendungstoleranz, die ein sprachlicher Ausdruck bei der Beschreibung von Situationen in Bezug auf die räumlichen Beziehungen zwischen den Entitäten (Thema und Relatum) aufweist, hauptsächlich von den Entitäten selbst und ihren Beziehungen untereinander abhängt. Entscheidend hierbei ist die alltägliche Interaktion mit und die Wahrnehmung von den einzelnen Objekten, welche je nach kommunikativem Zweck die Auswahl und Interpretation der fraglichen Ausdrücke (bei Herskovits ist die Rede hauptsächlich von Präpositionen) in einem gegebenen Kontext rechtfertigt. Dies schließt konkret neben perzeptuell und funktional<sup>17</sup> *salienten* Attributen der beteiligten Objekte und dem Wissen über ihre typischen und kanonischen Beziehungen (und die damit einhergehende *Salienz* von Relationen zwischen Entitäten) den Aspekt der *Relevanz* im Hinblick auf die zu erreichenden kommunikativen Ziele je nach Äußerungssituation mit ein. Weitere Faktoren, die in diesem Zusammenhang von Belang sind, betreffen die unterschiedliche Detaillierung in der Wahrnehmung der Objektgestalt, die nach Herskovits von der Sehschärfe (*visual acuity*) und dem Betrachtungsabstand zum Referenzobjekt (*viewing distance*) abhängt (Herskovits, 1982: 155). Darauf zurückzuführen sind beispielsweise Verschiebungen in der Assoziation von dreidimensionalen Objekten (z.B. ein Haus) mit eindimensional (als Punkt) oder mit ebenen, durch Kanten begrenzten Flächen (z.B. eine Straße als Linie) repräsentierten Entitäten<sup>18</sup>. Es sind, wie sich aus dem Vorgehenden ergeben, Faktoren verschiedenster Art, die nach Herskovits Aufschluss über die unterschiedlichen kontextuellen Bedeutungsvarianten lokaler Ausdrücke geben.

---

steht also vor der Aufgabe, die Bedeutung soweit zu erfassen, dass sie mit den verschiedenen räumlichen Verwendungen vereinbar ist, und somit den Begriffsumfang eines Ausdrucks zu bestimmen. Die Vagheit (oder allgemeiner Unbestimmtheit) von Präpositionsbedeutungen im Hinblick auf die schwer zu bestimmenden Grenzen eines Ortes (z.B. des AUF-Ortes) wird unter anderem in Herweg (1988) thematisiert; ein Überblick über die unterschiedlichen Theorieansätze zur Erklärung dieses Umstandes bietet Klein (1990, 1991).

<sup>17</sup> Es sei an dieser Stelle angemerkt, dass der Funktionalität als weiterem, wesentlichem Merkmal der Entitäten, welches in die Bedeutungsbeschreibung von Raumausdrücken eingeht, in den existierenden Analysen unterschiedliche Gewichtung zukommt. Sie wird vor allem bei Vandeloise (1986) herausgestellt, während bei Herweg (1989) und M. Bierwisch und Lang (1987) aus der Analyse der Bedeutung lokaler Ausdrücke als nicht räumlich (i.e. nicht lokal) ausgeschlossen wird. Es wird argumentiert, dass funktionale Konzepte in erster Linie pragmatische Bedingungen für die, über ihre semantisch bestimmte Grundbedeutung hinaus, ausdifferenzierten Anwendungen lokaler Ausdrücke darstellen.

<sup>18</sup> Herskovits (1982) führt in diesem Zusammenhang die Lokalisation *the building behind the house*, deren Interpretation im Regelfall relativ zu der intrinsischen Orientiertheit des Relatums (*house*) erfolgt. Sie merkt dazu an, dass das betreffende Objekt bei größerer Entfernung auch als Punkt vorgestellt werden kann, wobei sich die Blickrichtung des Sprechers durchsetzt.

Auch Wunderlich (1982, 1986) und Herweg (1988, 1989) machen in ihren Ausführungen die Bedeutung des Wissens über die Objekte deutlich, und stellen fest, dass die Kategorisierung der Objekte (bspw. hinsichtlich der Gestalt) mit der kontextuellen Anwendung der Ausdrücke auf diese Objekte zusammenhängt<sup>19</sup>. So bemerkt Herweg (1988) schon zu Beginn, dass „lokale [...] Präpositionen, gegebenenfalls unter Bezugnahme auf räumliche Eigenschaften wie Formen, Dimensionen und Ausrichtungen, direkt die räumlichen Positionen von Objekten relativ zueinander charakterisieren, und zwar als Positionen, die über einen gewissen Zeitraum hinweg konstant bleiben [...]“ (S.1) und führt weiter fort, dass die Lokalisierung eines Objektes (i.e. der thematischen Entität) mittels präpositionsspezifischen Regionen repräsentiert wird, die „Objekte auf zusammenhängende ausgedehnte Raumeinheiten – Regionen – abbilden“ (S. 69). Jeder lokalen Präposition entspricht demnach diese Funktion, nämlich dem Relatum eine Region zuzuweisen, die charakteristisch (s.u.) für die jeweilige Präposition ist (siehe dazu auch Klein, 1990 sowie Wunderlich & Kaufmann, 1990).

Es ist offensichtlich, dass das Konzept der Region in Analysen der Semantik lokaler Ausdrücke, die der Beschreibung räumlicher Relationen dienen, großen Platz einnimmt. Dies hängt vermutlich damit zusammen, dass Raum im Alltagsverständnis aus einer Menge von räumlich zusammenhängenden Orten (die als Raumpunkte vorzustellen sind) besteht, die man perzeptuell als überlappend wahrnimmt, was wiederum die Beschreibung von Lokalisationen erlaubt. Denn für die Bildung einer konkreten räumlichen Beziehung zwischen Entitäten ist die Überlappung ihrer Objekt-Orte sowie die kognitive Auszeichnung einer bestimmten Region erforderlich, die den Suchbereich der zu lokalisierenden Entität eingrenzt. So weisen wir jedem Gegenstand charakteristische Regionen zu, die ihm teils inhärent zugehören (wie einer Tasse ein Innenraum), die Menschen teils durch ihre eigene Perspektive auf diesen – durch ihre alltägliche Interaktion bedingt und determiniert – ´erzeugen` (Wunderlich, 1990: 44). Das Verhältnis der Parameter zueinander, die sich folglich aus funktionalen und Gestalteeigenschaften der beteiligten Objekte und deren potentiellen Interaktionsweisen zueinander ableiten, trägt in differenzierter Weise zu der Abbildung in der Sprache von räumlichen Relationen bei und hat zur Folge, dass die Grenzen der regionskonstituierenden Ausdrücke oft schwer zu

---

<sup>19</sup> Kontextbedingte Verschiebungen von der Kernbedeutung, die auf das Objektwissen und pragmatische Faktoren zurückgeführt werden (u.a. Herweg, 1989), schlagen sich - im Gegensatz zu Herskovits (1982) - nicht in der Semantik des lokalen Ausdrucks nieder, vielmehr wird ihm eine sehr abstrakte Bedeutung zugewiesen, die mit allen Verwendungsweisen dieses Ausdrucks vereinbar ist.

definieren sind. Aus diesem Grund wurde in Ansätzen zur Analyse der Präpositionsemantik eine allgemeine (semantische) Form einer Lokalisation vorgeschlagen, mit der alle mögliche Interpretationen sowie schwer fassliche Präpositionen erklärt werden konnten. Von solchen Notationen wird allerdings im Nachfolgenden abgesehen.

Fasst man nun das Konzept der Region als ein explanatives Konstrukt auf, steht man vor der Aufgabe, die Struktur, die das Verhältnis der Orte zueinander ordnet, zu definieren. Es wird in diesem Zusammenhang – in Anlehnung hauptsächlich an Wunderlich (1982) und Klein (1990, 1991) – eine Struktur des Raumes vorgestellt, wie sie der Analyse von Sprache in den einschlägigen Arbeiten zugrunde gelegt wird. Der Fokus liegt hierbei auf Lokalisationen, die zunächst auf Elemente einzelner Raum–Gegenstands–Konfigurationen beschränkt sind. Der Begriff der Region wird in den nachstehenden Ausführungen erneut aufgegriffen und dabei näher expliziert.

### 2.1.3 Topologische Regionen

Raumrelationen, die als ‚topologisch‘ bezeichnet werden, beziehen sich auf Zuordnungen zu Teilregionen einer Entität (Innen-, Außen- und Randregion), bei denen kein Bezug auf Dimensionen (Vertikalität, Horizontalität) genommen wird. Die „Topologie“, abgeleitet vom Griechischen *τόπος*, ‚Eigenort‘ und *λόγος*, ‚Lehre‘, ist ein Teildisziplin der Mathematik und beschäftigt sich mit der Untersuchung von inhärenten Struktureigenschaften, die invariant gegenüber Transformationen wie Verbiegung, Rotation oder Größenänderung bleiben. Zunächst bekannt als *Analysis Situs* (etwa ‚Analysieren des Ortes‘) oder *Geometria Situs* (‚Geometrie der Lage‘), welche sich als eine unabhängig von Messungen entwickelte Geometrie verstand, formierte sie sich zu einer Disziplin der Mathematik im Laufe des 18. und 19. Jahrhunderts. Seit der 2. Hälfte des 19. Jahrhunderts, und insbesondere seit Bernhard Riemanns und Henri Poincarés Beiträgen zur *Analysis Situs* (veröffentlicht im Jahre 1895), erlangte dieses Forschungsfeld die Bedeutung eines Grundlagenfachs der modernen Mathematik und beschäftigt sich seither mit all jenen Eigenschaften, die sich als unveränderlich erweisen, wenn man räumliche Figuren einer kontinuierlichen Verformung aussetzt.

Des topologischen Begriffs in seinen Wesenszügen bediente man sich in Analysen von räumlichen Ausdrücken zunächst mit der Intention, die semantische Repräsentation der einzelnen sprachlichen Formen in ihren lokalen Verwendungen adäquat zu beschreiben. Es



ging hierbei in erster Linie um eine theoretisch begründete Explikation topologischer Lagebeziehungen und deren formale Rekonstruktion, die auf Raumerfahrungen beruhte und zugleich auf spezifische Eigenschaften des Raumes verwies<sup>20</sup>. So die Erkenntnis, dass der wahrgenommene Raum, wie er der Sprache zugrunde liegt, eine topologische Struktur aufweist: jeder, als eine Menge von Raumpunkten<sup>21</sup> idealisierte Ort wird als begrenzt vorgestellt, und hat eine Nachbarschaft (u.a. Wunderlich, 1982; Herweg, 1989; Becker, 1994). Dem entspricht eine Ausdifferenzierung von räumlichen Regionen oder Teilräumen (u.a. Becker, 1994; Becker & Carroll, 1997), die in Bezug auf das Relatum bestimmt werden und sich folglich auf die räumlichen Eigenschaften dieses Objektes beziehen. Dabei genügen sie den Zusammenhangsverhältnissen der allgemeinen Topologie, indem sie sich als robust gegenüber Verformungen, Richtungen oder Perspektiven zeigen; so bleibt die Punktmenge, die jede einzelne Region definiert<sup>22</sup>, bei einer elastischen Verformung erhalten, auch unabhängig von Perspektiven oder Richtungen des jeweiligen Objektes. Der Ort einer Entität bleibt also in der Innenregion des Relatums enthalten oder ist mit diesem benachbart, auch wenn das betreffende Objekt gedreht, oder sich die Position des Sprechers geändert wird. Im Folgenden gilt die Aufmerksamkeit den einzelnen Regionen, welche in der Topologie differenziert werden, und welche in semantischen Analysen weitgehend als Kern der Präpositionssemantik angenommen werden.

### 2.1.3.1 Innenregion

Nun verhält sich das Konzept der Innenregion komplementär zu der Außenregion eines Relatums, welche beide einander ausschließen (Sinha & Thorseng, 1995: 295). Die Lokalisierung des Themas in dem Innenraum eines Relatums erlaubt zugleich seine Verortung in dem Außenraum desgleichen Objektes, wobei eine Inversion beider Paare von Regionen nicht möglich ist (hierzu Skopeteas, 2003: 288). Beispielsweise befindet

---

<sup>20</sup> Für eine topologische Fundierung einer Reihe von Lokalisierungsausdrücken mit dem Schwerpunkt auf Präpositionen bieten sich die Ausführungen von Wunderlich (1982) und Herweg (1989). Auch wenn die verwendete Terminologie in Anlehnung an die klassische mathematische Topologie erläutert wird, wurde diese, um die sprachlichen Strukturen in Verbindung mit abstrakten kognitiven Prinzipien der Raumreferenz angemessen zu beschreiben, geeignet modifiziert.

<sup>21</sup> Die Bedeutung der Punkte in der Geometrie geht auf Euklid um 300 v. Chr. zurück, der die Bezeichnung *σημεῖον*, („semeion“, i.e. Zeichen) verwendete, um eine Entität ohne jede Abmessung zu beschreiben, die einen Platz im Raum einnimmt. Ein Punkt hat dabei die Dimension Null und kennt folglich keine Metrik.

<sup>22</sup> Eine formale Fundierung der Lokalisierungsausdrücke im Kontext der Mengenlehre findet sich in Wunderlich (1982) sowie in Becker (1994). Topologische Regionen werden hiernach als Punktmengen abgebildet, deren exakte Struktur aus bestimmten Axiomen bezüglich der Punkte und deren Nachbarschaften in der Topologie ableiten lassen.

sich Objekt A stets im Innen- oder eventuell näher spezifizierten Außenraum von Objekt B. Auf diese Weise implizieren Entitäten mit einem zugesprochenen Innenraum einen Kontrast zu ihrem Außenraum, relativ zu denen die zu situierende Entität lokalisiert werden kann. Dabei gibt es neben Fällen, bei denen sich der Ort des Themas *vollkommen* in dem Ort des Relatums befindet (z.B. *Äpfel in einer Schüssel*), auch solche, in denen die Relation der Inklusion nur auf einen Teil des Relatums zutrifft (z.B. *Auto in der Garage*, welches hinten aus der Garage herauschaut). Damit ist eine *partielle* Inklusion gemeint (u.a. Klein, 1990) welche das partiell Umschlossensein des Themas vom Relatum impliziert. Zu beachten gilt es dabei allerdings, dass Inklusion vorkommen kann, auch wenn kein vollständiges oder partielles Umgeben- oder Umschlossensein der zu lokalisierenden Entität vom Relatum gegeben ist. Dem entsprechen Lokalisationen, in denen die zu lokalisierende Entität Bestandteil der Oberfläche des Relatums ist. So werden die materiellen Begrenzungen eines Objektes zur Innenregion gerechnet.

### 2.1.3.2 Außenregion, Randregion, Nachbarschaftsregion

Die Außenregion als Komplement der Innenregion umfasst unterschiedliche Lokalisationen, in denen zahlreiche Möglichkeiten der Lokalisierung des Themas relativ zum Relatum gegeben sind. Dies liegt schon allein daran, dass der Außenraum an den von dem Relatum eingenommenen Raum, das ist der also der 'Ort' des Referenzobjektes, anschließt, und sich um diesen herum unscharf ausdehnt (hierzu Wunderlich, 1982 sowie Herweg, 1988). Der Außenraum und Innenraum sind durch den Rand, i.e. die Begrenzung des Relatums, die Randregion, voneinander getrennt und dadurch bestimmt. Neben der Randregion wird auf eine weitere Nachbarschaftsregion oder Proximalregion Bezug genommen, die sich nach außen hin ausdehnt, und je nach dem Wissen über das jeweilige Objekt – in ihrer Ausdehnung variabel geprägt ist. Sie entspricht der *region of interaction* (s. §2.2.2) nach Miller und Johnson-Laird (1976), die auf dem alltäglichen Verhalten gründet, innerhalb derer Handlungen vorgenommen werden bzw. allgemein ein Zusammenhang mit dem Objekt etabliert werden kann. Entsprechend umfassen Lokalisationen relativ zu der Proximalregion des Relatums diverse Situationstypen, in denen die zu lokalisierende Entität im erweiterten Nahbereich des Relatums erscheint. Was genau in einer konkreten Situation als Nahbereich und somit als Proximalregion einer Entität, und was zum Außenregion zählt, hängt von der Relevanz der Entfernung in der jeweiligen Situation ab. So ist davon auszugehen, dass der Einflussbereich einer Entität wie 'Rathaus', in dem Interaktionen mit dieser stattfinden können, deutlich größer ist als die Proximalregion von dem Objekt 'Tisch'.

Auch wenn die lokalen Situationen in der oben beschriebenen Gliederung des Raumes in die Regionen *Proximal* und *Distal* mittels sprachlicher Ausdrücke nicht weiter differenziert werden, so ist eine Strukturierung des Raumes des Weiteren möglich. Das Thema kann sich in der (äußeren) Randregion des Relatums befinden, wie in *das Auto ist am Haupteingang geparkt*, bei der kein räumlicher Kontakt zwischen Thema und Relatum vorliegt, trotzdem ist aber der Rand fokussiert. Auf diese Weise kann die Randregion in unterschiedlicher Weise in der Lokalisation involviert werden, je nachdem in welchem Verhältnis die beiden Entitäten zueinander stehen. Welche Konfiguration im Einzelnen die Entitäten bilden, lässt sich in erster Linie dem Wissen über die einzelnen Objekte (Funktion und die damit einhergehende typische Lage) entnehmen. Offensichtlich fällt hier das Wissen über die Funktion der einzelnen Objekte mit ihren perzeptiv salienten Flächen zusammen, die sich, wie bereits weiter oben gezeigt, abhängig von der Objektgestalt in unterschiedliche Richtungen erstrecken können. Wichtige Voraussetzung für die Zuordnung des Themas zum *Rand* (oder zum Rand hin erweiterte Region) des Relatums sind jedenfalls gewisse Gestalteeigenschaften, das sind hier die definierten Begrenzungen des Relatums, welche grundsätzlich vorausgesetzt sind.

Auf welche weitere Weise die räumlichen Begrenzungen des Relatums in der Lokalisierung des Themas involviert werden können, zeigen statische Konstellationen (wie in *Das Haus liegt um die Ecke*, *Die Kinder sitzen um den Tisch*), welche den Thema – Ort am Zielort einer hypothetischen Bewegung lokalisieren, sodass der Weg der Bewegung als Ortsangabe, bzw. als Lokalisierung an einem Ort, in einer für die jeweilige Präposition charakteristische Region idealisiert wird (Talmy, 1985; Wunderlich, 1986). Es geht hierbei nicht mehr um einfache statische Konstellationen, wie die bisher behandelten, die ausschließlich die Beschreibung der Position eines Objektes relativ zu einem anderen Objekt zur einen bestimmten Zeit betreffen. Vielmehr ist hier von dynamischen Relationen die Rede, in denen das Thema in eine beliebige (topologische) Region, in die es durch die Bewegung gelangt, lokalisiert wird, wobei Weg hier als eine zeitliche Sequenz von Orten verstanden wird (vgl. Wunderlich, 1986; Klein, 1990; Wunderlich & Herweg, 1991). Entsprechend den bisherigen Ausführungen über den topologischen Raum lässt sich auch hier zwischen seinem Inneren, seinem Rand sowie seinem Äußeren differenzieren. Entitäten, die sich hierfür eignen, sind beispielsweise kugelförmige Objekte (oder nahezu sphärisch), welche den zirkularen Weg des Themas in der proximalen Außenregion des Relatums (mittels der deutschen Präposition *um*) begünstigen, und dessen Eigenort auf diese Weise umschlossen wird. Handelt es sich um lange Objekte, i.e. Entitäten mit einer

perzeptiv prominenten Ausdehnung in einer räumlichen Dimension, führt das Thema (durch die Präposition *längs* oder *entlang*) eine Bewegung parallel zu der Außenbegrenzung (bzw. der Längserstreckung) des Relatums aus. Der Weg, der sich dabei auszeichnet, bildet eine Art Streifen (*'stripe'* nach Herskovits, 1986), was wiederum impliziert, dass Ausgangs- und Zielort nicht zusammentreffen (im Gegensatz zu der Bewegung durch *um*, die zum Ort zurückführt, der Ausgangort der Bewegung war). Hat ein Objekt aufgrund seiner Form ein Inneres, dann ist die Beschreibung eines Weges, spezifiziert im Deutschen durch die Präposition *durch*, möglich, der sich mitten im Innenraum des Relatums erstreckt und dabei verschiedene Randpunkte verbindet (vgl. hierzu u.a. Wunderlich, 1982). Im Prinzip handelt es sich hier um die Lokalisierung von Objekten relativ zu einem Wegsegment, welches das Thema in einer topologischen Nachbarschaft des Relatums abbildet. Dabei sind solche Relationen nicht nur in dynamischen Situationen (wie in *Sie läuft längs der Mauer / durch den Wald / um das Haus*), wo Bewegung im eigentlichen Sinne vorhanden ist, anzutreffen, sondern, wie bereits erwähnt, auch in statischen Konstellationen.

Auch wenn der Fokus der vorliegenden Studie auf den topologischen Relationen liegt, wollen wir im nachstehenden Abschnitt auf weitere wichtige Parameter eingehen, die die Gliederung des Raumes in Teilräume beeinflussen. Es sind hier nicht mehr topologische Eigenschaften (Begrenzung, Inneres und Äußeres) relevant, und jeder Ort wird nicht als begrenzt mit einer Nachbarschaft vorgestellt. Es sind weitere, aufgeprägte Objekteigenschaften, welche unter anderem für die Raumgliederung und genauer, wie später gezeigt wird, für die Strukturierung der äußeren Umgebung des Relatum-Ortes entscheidend sind. Dieser liegt eine Reihe von Ordnungsrelationen zugrunde, die in Abhängigkeit mit den sechs Polen bzw. Halbachsen des dreidimensionalen räumlichen Koordinatensystems zu definieren sind. Mehr dazu im nächsten Abschnitt.

#### 2.1.4 Dimensionale Regionen

Dimensionale Regionen unterscheiden sich in bedeutsamer Weise von den bisher beschriebenen topologischen Regionen. Die Lokalisierung des Themas erfolgt – anders als bei der topologischen Lagebestimmung – relativ zu einer Richtungsdimension, die dem Relatum einen orientierten Teilraum zuweist. Insgesamt können dem Relatum sechs verschiedene gerichtete Regionen zugewiesen werden, eine Zahl, die sich aus den folgenden drei linearen bzw. zueinander orthogonalen Richtungsdimensionen ergibt: der

OBEN-/UNTEN-Achse (Vertikale), der VORN-/HINTEN- (Transversale) und der RECHTS-/LINKS-Achse (Laterale).

Man stelle sich nun also einen (Raum-) Punkt vor, der den Ausgangspunkt einer an einer spezifischen Richtung verlaufenden Gerade bildet, und dies in jeder beliebiger positiver oder negativer Richtung (s.o.). Für ihre genaue Bestimmung bedarf es, und darüber besteht in der Literatur weitgehend Einigkeit, die Etablierung eines blickpunktabhängigen Bezugssystems, welches die Lage der Koordinatenachsen bestimmt und den Ursprung des Koordinatensystems (i.e. der Nullpunkt) durch das Relatum festlegt (u.a. Fillmore, 1971; Clark, 1973; Herskovits, 1982; Vorweg & Rickheit, 1999). Letzteres ist durch den Begriff der 'Origo' (Bühler, 1982) definiert, welche entsprechend dem kartesischen Koordinatensystem den Nullpunkt repräsentiert, und deren Bestimmung bzw. Verankerung im Raum ins Ermessen des Sprechers gestellt ist (u.a. Miller und Johnson-Laird, 1976; Klein, 1979, 2001). Grundsätzlich sind also bei der Beschreibung von Richtungsangaben drei Instanzen von entscheidender Bedeutung: das zu lokalisierende Objekt (Thema), das Referenzobjekt (Relatum) und der Blickpunkt, welcher die Ausrichtung der Dimensionsachsen regelt. Gerade der übliche Gebrauch des Begriffs *projektiv* für Richtungsangaben in der einschlägigen Literatur verweist auf die Blickpunktabhängigkeit der Richtungsrelationen (Herskovits, 1986), welche die Menschen veranlasst, ein Bezugssystem (oder *Referenzrahmen*) zu wählen, und infolgedessen eine unterschiedliche Perspektive bezüglich der zu versprachlichenden räumlichen Gegebenheit einzunehmen. Auch wenn sich eine Vielzahl von Arbeiten mit der Bestimmung der Bezugssysteme bei der Erklärung von projektiven Ausdrücken (vgl. Miller und Johnson-Laird, 1976 zu der *deiktischen* und *intrinsic* Perspektive; Hill, 1982 über die *Vis-à-vis*- und *Tandem*-Perspektive; Herrmann, 1990 über die *Zweipunkt*- und *Dreipunktlokalisation*; Levinson, 1996 über das *intrinsic*, *relative* und *absolute* System) sowie mit der Frage befassen, welche die Bedingungen sind, die die Wahl eines räumlichen Bezugssystems beeinflussen (z.B. Ehrich, 1985; Levelt, 1986; Grabowski & Weiss, 1996), wollen wir uns im Folgenden nur auf zwei Typen der Referenzrahmen beschränken, denen man in der Mehrzahl der Literatur immer wieder begegnet: den *deiktischen* und den *intrinsic* Referenzrahmen.

#### **2.1.4.1 Perspektiven im dreidimensionalen Raum**

Es liegt nun zu Beginn nahe anzunehmen, dass der Mensch anfängt, sich ein Bezugssystem zu Eigen zu machen und seinem sprachlichen Verhalten zugrunde zu legen, welches in

erster Linie auf folgenden, durch seine Perzeption von Raum vermittelten Informationen aufbaut: der Erfahrung seines eigenen Körpers beim Aufrechtstehen und seine motorische Bewegung im Raum. So liegt am Gleichgewichtverhalten, welches durch das vestibuläre System zustande kommt (Goldstein, 2002), dass Menschen einen Sinn für die Richtung der Erdanziehungskraft und somit der Lageorientierung haben. Ein Mensch, der beispielsweise vor einem Bild steht, welches *schief* hängt, induziert die kanonische Lage des Objekts, indem er sich an seinem perzeptuellen Orientierungsrahmen orientiert, der mit der wahrgenommenen Vertikalen übereinstimmt (u.a. Levelt, 1986) Informationen dieser Art sind zum Teil an Eigenschaften des menschlichen Apperzeptionsapparates (Informationen vestibulärer oder retinaler Orientierung), zum Teil an vorgegebenen physikalischen Restriktionen (durch die Schwerkraftlinie relativ zur Oberfläche bedingt) gebunden (u.a. Lang, 1987, 1989). So definiert die Richtung der Schwerkraft die Vertikale, welche aufgrund des aufrechten Gangs der Menschen mit der Oben-Unten-Asymmetrie des menschlichen Körpers im Einklang steht. Lang (1987: 389) bemerkt, dass die vertikale Richtung aufgrund ihrer physikalischen Fundierung in der Gravitation eine vergleichsweise konstante und allgegenwärtige Messgröße des Raums darstellt, was wiederum erklärt, dass sie sprachübergreifend mehr oder weniger invariant bleibt (vgl. dazu Levinson, 1996: 179). Ihre Bedeutung zeigt sich darin, dass sich in den Sprachen der Welt eine Vielzahl von Wörtern finden, bei welchen die Vertikale eine Unterscheidung von Oben- und Unterteil bei vielen Objekten induziert (z.B. Spitze, Gipfel vs. Fuß, Boden) (Wunderlich, 1982; Becker & Carroll, 1997).

Durch die Vertikale wird die Horizontale unweigerlich als eine sich schneidende Linie (oder Schnittlinie), die zusammen mit der Senkrechten das Achsenkreuz bildet, festgelegt. Die Vorn-Hinten-Dimension erstreckt sich entlang der Blickrichtung des Betrachters bei aufrechter Körperhaltung (daher die Bezeichnung Betrachterachse) und stimmt mithin mit der Standardblick- und Fortbewegungsrichtung überein, wobei die sagittale Asymmetrie des menschlichen Körpers in Vorder- und Rückseite für die Ausrichtung dieser Achse im dreidimensionalen Raum sicherlich ebenso entscheidend ist.

Neben der Vorn-Hinten Richtung wird ein weiteres Paar innerhalb der horizontalen Ebene unterschieden, die Rechts-Links-Richtung, die dennoch im Prinzip – im Vergleich zu den anderen Dimensionen – nicht durch gestaltmäßige Asymmetrien festgelegt ist. Sie definiert sich im Prinzip als Achse durch ihre Orthogonalität zu den zwei weiteren, bereits behandelten Richtungsdimensionen und weist im Grunde keine natürlichen

Begrenzungspunkte oder Richtungen auf (Lang, 1987: 390). Nichtsdestotrotz wird die Unterscheidung einer linken und rechten Seite perzeptiv analog zum menschlichen Körper, trotz äußerer lateraler Symmetrie, und konkret relativ (beispielsweise) zu der Seite, auf der das Herz liegt, festgelegt. Abweichungen von dieser Achsendefinition sind mehrfach in der Literatur angesprochen worden (für einen Überblick siehe Fillmore, 1971), eine Tatsache, die auf die Flexibilität dieses Orientierungssystems aufweist, welches neben einer fixen gerichteten Achse (i.e. die Vertikale) eine weniger natürliche und beweglich variable Achse vorweist. Wunderlich (1982: 14) beschreibt die Strukturierung des Sichtfeldes in Teilräume ausgehend von den einzelnen Richtungsdimensionen, die über die Körperorientierung abgeleitet sind, wie folgt:

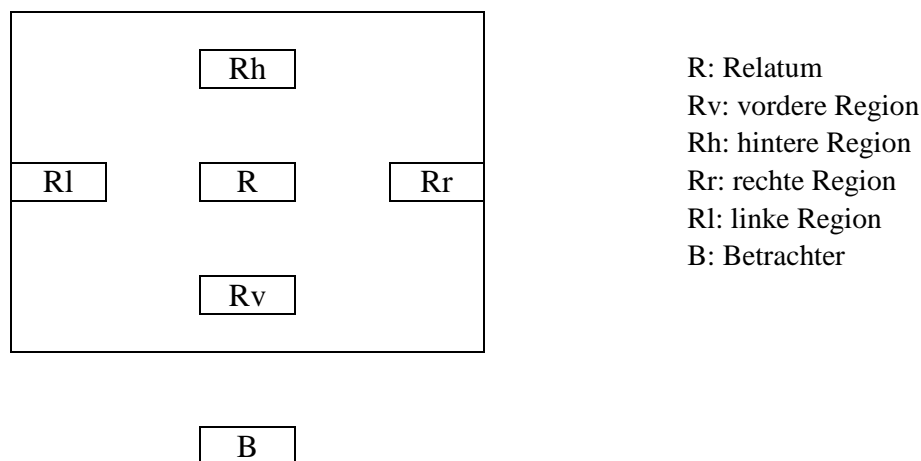


Abb. 2.4: Gliederung in orientierte Teilräume

Man stelle sich nun im Sichtfeld des Betrachters eine Entität vor, welche in einer gegebenen Lokalisation als Relatum fungiert. In diesem Fall stellt der Betrachter die Origo dar (§2.1.4), welche entsprechend den bisherigen Ausführungen durch den Menschen mit seiner Körperasymmetrie und Körperhaltung gegeben ist. Er bildet somit die Grundlage für das deiktische System, wonach sein „Ego“ (Begriff übernommen von Piaget & Inhelder, 1975), i.e. die jeweils aktuelle Betrachterperspektive, als Bezugspunkt der Dimensionsrichtungen bei deiktischen Lokalisationen dient. Dies liefert auch den deiktischen Gebrauch der deutschen – in diesem Fall – beobachterabhängigen Raumbegriffe *vor*, *hinten*, *rechts von* und *links von*, wobei die vordere Region näher am Beobachter festgelegt ist (vgl. Abb. 2.4). Als linke oder rechte Region gilt die Seite des Relatums, die parallel zu der rechten / linken Hand des Betrachters liegt.

Anstelle der Orientierung des menschlichen Körpers ist es auch denkbar, eine andere Entität als Origo zu wählen, sofern diese entsprechende inhärente Unterscheidungen der

drei Dimensionsrichtungen wie Vorder- und Hinterseite aufweist. Der intrinsische Referenzrahmen, wovon hier die Rede ist, setzt asymmetrische Entitäten mit intrinsischer Orientierung (wie z.B. Autos, Stühle, Schränke) voraus (u.a. Levelt, 1986), die selbst die Koordinaten und somit die orientierten Teilräume liefern. Sie unterscheiden sich auf diese Weise von symmetrischen Entitäten wie Bällen oder Kugeln aus, die keine dimensional auszeichnbaren Achsen besitzen. Die Differenzierung der entsprechenden Seiten (Ober- und Unterseite, Vorder- und Hinterseite sowie rechte oder linke Seite) bei den Entitäten ergibt sich im Einzelnen von der Distribution ihrer objektinhärenten Achsen relativ zum umgebenden Raum: besitzt die betreffende Entität gestaltmäßig eine ausgezeichnete Abmessung in der (über die Schwerkraft definierten) Vertikalachse, dann wird ihr eine Ober- und eine entgegengesetzte Unterseite zugewiesen (z.B. bei einem Baum, einem Gebäude, einer Vase). Zusätzlich kann es bei den Entitäten mit einer Dimensionsauszeichnung in der Horizontalen eine rechts-links- und eine Vorder-Hinterseite- Unterscheidung (z.B. bei einem Auto oder einem Schreibtisch) getroffen werden.

Levelt (1986: 195) weist in diesem Zusammenhang darauf hin, dass die Zuschreibung intrinsischer Seiten zu Objekten nicht *per se* perzeptuell gegeben ist. Ein Vergleich zwischen den Merkmalen verschiedenartiger Entitäten (bspw. eines Autos mit einem Sofa) zeigt, dass nicht die gemeinsame Menge perzeptiver Eigenschaften, sondern die potentiellen funktionalen Interaktionen mit den Objekten sowie ihre visuelle Zugänglichkeit (zu dem Benutzer/Betrachter) entscheidend sind. So bestimmt sich die konventionelle Kategorisierung der Seiten eines Autos oder eines Schreibtisches von der typischen Orientierung eines (inneren oder äußeren) Standardbenutzers oder -betrachters in Bezug auf das jeweilige Objekt (dazu Miller/Johnson-Laird, 1976: 403). Man vergleiche an dieser Stelle die Frontseite eines *Autos* mit der eines *Schranks*, welche durch die jeweils andere Position zu dem Benutzer (jeweils innerhalb und außerhalb des Objektes) ausgezeichnet ist. Im Falle des Autos koinzidiert die inhärente Frontseite mit der charakteristischen Bewegungsrichtung dieser mobilen Entität, welche nach Miller/Johnson-Laird (1976: 403) ein weiterer wichtiger Parameter in der Zuschreibung der Vorderseite zu Objekten darstellt (vgl. dazu die Frontseite eines Schiffs oder eines Pfeils). Zudem sind die Zuordnungsbeschränkungen sprachspezifisch. Im Englischen ist die Zuschreibung intrinsisch bestimmt, im Deutschen dagegen auch deiktisch (Carroll, 1993, 1997).



Ich möchte an dieser Stelle die bisherigen Ausführungen abschließen, wobei keinesfalls der Eindruck erweckt werden sollte, dass die Frage der Verwendung und des Verstehens projektiver Ausdrücke hiermit erschöpft ist. Die Organisation von Raum und ihre Umsetzung in der Sprache sind, wie viele Studien gezeigt haben, genauso komplex wie die Bedingungen der Verwendung des einen oder anderen Referenzrahmens. Sprachbenutzer können unterschiedliche Perspektiven bezüglich einer räumlichen Gegebenheit einnehmen, und jede Perspektive führt zu einer ihr eigenen Art der Abbildung räumlicher Verhältnisse in sprachlicher Form. Die vorliegende Arbeit soll dennoch keinen Beitrag in diese Richtung leisten, indem sie die verschiedenen Möglichkeiten der Perspektivierung in Anbetracht einer und derselben Konfiguration im Einzelnen ausführt (eine Auswahl aus der vorhandenen Literatur wurde im vorigen Abschnitt angeführt). Ziel war es vielmehr, auf spezifische Eigenschaften des Raumes zu verweisen, welche ihn für uns als strukturiertes Gebilde auszeichnen: neben seiner topologischen Strukturiertheit seine dreifache Ordnungsstruktur, die auf den drei Raumkoordinaten beruht, und die Origo als Fixpunkt, welche primär durch den Menschen gegeben ist, wobei weitere Möglichkeiten ihrer Besetzung möglich sind. In jedem Fall ist es notwendig, Lokalisierungsausdrücke im Hinblick auf ihre Form und Bedeutung sowie deren Verwendungsbedingungen zu vergleichen, um die Variabilität in der Beschreibung von Lokalisationen in den verschiedenen Sprachen verstehen zu können. Wie folgende Ausführungen zeigen werden, liegt reiche Evidenz dafür vor, dass Raumkonzepte, wie sie in der Sprache ausgedrückt werden, neben konstitutiven Gemeinsamkeiten auch sprach- sowie kulturspezifische Unterschiede offenbaren.

## **2.2 Raum und die Struktur der Sprache**

Soweit zum menschlichen Raumkonzept, welches vielgestaltig und vielfältig ausgeprägt ist; es entwickelt sich, wie auf vielerlei Weise gezeigt, zusammen mit dem Objektconcept, welches Informationen über die räumlichen Eigenschaften von Objekten sowie alle damit assoziierten Handlungsmöglichkeiten enthält. Der Mensch baut eine begriffliche Ordnung seiner Welt auf, welche die Art und Weise reflektiert, wie Objekte und Ränder in Zusammenhang mit dem menschlichen Handeln wahrgenommen werden. Durch die Ordnung, die dabei entsteht, wird die Fülle der Reize des uns umgebenden Raums kategorisiert und damit durch die Sprache für uns zugänglich. In dieser empirischen

Konzeption<sup>23</sup> der Wahrnehmung, welche auch die Basis für eine Analyse der sprachlichen Mittel bildet (s. Kap.1), werden konzeptuelle Kategorien durch Erfahrung aus visuellen Elementarmerkmalen (wie Kanten, Konturen, Ecken und Oberflächen) aufgebaut. Dazu finden sich innerhalb der Kognitionsforschung neben der grundlegenden Wahrnehmungsorganisation (der Gestaltpsychologie) verschiedene Erklärungsansätze der Objektwahrnehmung, die den mehrstufigen Prozess der Identifikation der Qualitäten der Objekte bis hin zu der Wahrnehmung ihrer (dreidimensionalen) Repräsentation in ihrer Komplexität zu erklären versuchen (mehr dazu in Goldstein, 2002). Anhand der Gliederung in Kategorien, welche mit räumlichen Ausdrücken in der Sprache verknüpft sind, und die Grenzen zwischen diesen, lässt sich aufklären, wie Sprecher den Raum und die darin befindlichen Entitäten repräsentieren.

Aus dem Vorangehenden geht deutlich hervor, dass die sprachlichen Bezeichnungen im Einzelnen, und in ihrem Verhältnis zueinander zu untersuchen, um die Strukturprinzipien des hier betreffenden Referenzbereiches aufdecken zu können, den Linguisten vor vielschichtige Herausforderungen stellt. Nicht nur die Analyse der Bedeutung der einzelnen Raumausdrücke ist hier in erster Linie entscheidend, die neben den abstrakten Eigenschaften des Raums (§ 2.1.3/4) die subjektive Repräsentation von Objekten und ihren Eigenschaften in Rechnung zieht. Es ist auch wichtig, einige wesentliche lexikalische Strukturprinzipien erkennen zu lassen, die sich über die einzelnen Sprachen hinweg finden lassen. Gemeint ist hier die systematische Erforschung räumlicher Relationen unter dem Gesichtspunkt ihrer sprachlichen Repräsentation in Bezug auf die Wahl bestimmter morphosyntaktischer Mittel. Dabei ist es von besonderem Interesse, zu verstehen, nicht nur wie Erwachsene räumliche Kategorien sprachübergreifend erfassen und anwenden, sondern auch wie sie von Kindern erworben werden.

Das nachfolgende Kapitel wird sich eingehend mit dem Aspekt der linguistischen Enkodierung räumlicher Relationen auseinandersetzen. In den vorangehenden Ausführungen habe ich die Möglichkeit genutzt, den Kernpunkt einer Konzeption zu erarbeiten, welche zunächst auf die Klärung von Kernbegriffen der Raumkognition sowie auf das Aufzeigen der Möglichkeiten und Grenzen einer objektiven Repräsentation unseres physikalischen Raums zielte. Auf dieser Grundlage wird die Diskussion über den Ausdruck von Raum in der Sprache in den nächsten Abschnitten fortgesetzt.

---

<sup>23</sup> Ein Überblick über die unterschiedlichen Theorieperspektiven der Wahrnehmungspsychologie bietet Funke (2006) in dem Handbuch der Allgemeinen Psychologie – Kognition.

## Kapitel 3: Zur sprachlichen Vielfalt und Diversität

### 3.1 Die sprachliche Konstruktion von Raum

Um die Lage einer Entität im Raum sprachlich ausdrücken zu können, bedienen sich die verschiedensten Sprachen einer relativ kleinen Anzahl von sprachlichen Mitteln. Das sind hauptsächlich Adpositionen wie Präpositionen (Dt. *in, auf, an* Engl. *in, on*) sowie lokale Adverbien (z.B. *drinnen, vorne*) und Kasusaffixe. Sie gehören, wie bereits in Kapitel 1 ausgeführt, einer geschlossenen (oder grammatischen) Klasse von Elementen an, die nach Talmy (1985) in ihrer Referenz sowie hinsichtlich der Anzahl ihrer zugehörigen Elemente beschränkt ist. So ist sie kaum mehr erweiterbar, es sei denn, die neu hinzutretenden Elemente sind das Ergebnis eines Sprachwandelprozesses, in dessen graduellen Verlauf eine Verschiebung von lexikalischer zu grammatischer Bedeutung stattfindet.

Die Raumreferenz, i.e. die Mittel zum Ausdruck von Raum, hat gerade in den letzten Jahrzehnten innerhalb der Linguistik große Aufmerksamkeit gefunden, wobei die Perspektiven in ihrer Betrachtung, die hierbei gewählt wurden, der unterschiedlichsten Art waren: neben semantischen und formalen Analysen von grammatischen Elementen (oder Klasse von Elementen), wie die Untersuchungen zu den deutschen Präpositionen (Moilanen, 1979; Saile, 1984; Herweg, 1988; Herweg, 1989) gibt es Arbeiten, die konkret auf die Frage nach der Interaktion der Raumausdrücke mit anderen Elementen der Äußerung (Sinha & Kuteva, 1995) sowie auf ihre konkrete Verwendung in Texten (Schweizer, 1985) eingehen. Zudem findet sich eine Vielzahl von Untersuchungen, die sprachvergleichend angelegt sind, und die übergreifende Kodierungsmuster betrachten (s. Lehmann, 1992; Talmy, 2000b; Ameka & Levinson, 2007). Eine weitere Gruppe bilden überdies Arbeiten zum Wandel im Hinblick auf die Form und Funktion der zugehörigen grammatischen Elementen hinsichtlich ihrer Grammatikalisierung (siehe Lindqvist, 1994; Di Meola, 2000 für das Deutsche, für das Griechische: Luraghi, 2003; Skopeteas, 2003; Bortone, 2010). In neuerer Zeit hat sich der Blick – mitbedingt durch den Aufschwung der kognitiven Wissenschaften und den damit verbundenen Fragestellungen – zunehmend auf den komplexen und vieldiskutierten Zusammenhang zwischen konzeptuellen Strukturen und Einzelsprachen, sowie auf die Prinzipien, die beim Verstehen und Produzieren von

räumlichen Ausdrücken wirksam sind, gerichtet (Carroll & von Stutterheim, 1993; Carroll, 2000). Dabei stellt die Variabilität von Denk- und Sprachstrukturen inzwischen einen zentralen Forschungsbereich dar, welcher auch die Frage nach dem Erwerb der Ausdrücke für Raumrelationen in den Blick nimmt (wie bei Bowerman & Choi, 2001, 2003; Hickmann & Hendriks, 2006; Hickmann, 2007; Harr, 2012b).

Das vorliegende Kapitel befasst sich mit der Variabilität in der linguistischen Enkodierung von Raum in unterschiedlichen Sprachen. Ziel ist es, einen Überblick über die verschiedenen Ausdrucksmöglichkeiten in der Beschreibung von Lokalisationen zu geben, wobei wiederum der Fokus auf den topologischen Raumrelationen liegt. Unerlässlich für den Sprachvergleich sind zudem die Erkenntnisse aus der Sprachtypologie der lexikalischen Semantik, die aktuell in der typologischen Forschung über die differenzierten Kategorien des Raumes, wie Bewegung und Lokalisation, diskutiert werden. Dieser Zugriff, der in erster Linie die Typologie von Talmy aufgreift, ist besonders geeignet, denn es ermöglicht eine Beschreibung elementarer Begriffe und somit Gegenüberstellung von Gemeinsamkeiten und Divergenzen im Bereich der Raumdomäne.

Die beiden nachfolgenden Abschnitte widmen sich der Variabilität in der Strukturierung von Raum in Sprachen, wie sie sich in der Bedeutung und Form der räumlichen Ausdrücke zeigt. Generell konzentriert sich die Diskussion in der Typologie einerseits auf die semantische Repräsentation und die zugrundeliegende konzeptuelle Struktur<sup>24</sup>, andererseits auf die Beschreibung der einzelnen Mittel und der Distribution der räumlichen Information in der Äußerung. In der Art, wie die einzelnen morphosyntaktischen Elemente, worauf die auszudrückende räumliche Information verteilt wird, miteinander interagieren, manifestieren sich alternative Möglichkeiten der Strukturierung und Organisation von Raum in der Sprache. Dabei bietet der semantische Gehalt räumlicher Ausdrücke interessante Einblicke in die möglicherweise kulturell variable Konzeptualisierung von

---

<sup>24</sup> Hier sei kurz angemerkt, dass die Meinungen im Hinblick auf die Beschreibung der Bedeutung sprachlicher Ausdrücke divergieren. Es finden sich Semantiktheorien (wie bei Bierwisch, 1988), die von einem Zweistufen-Modell ausgehen, welches die Semantik als Schnittstelle zwischen dem Sprachsystem (dessen Komponente sie auch ist) und der konzeptuellen Struktur, auf die die semantische Form verweist, ansieht. Jackendoff (1983, 1990) hingegen argumentiert, dass konzeptuelle und semantische Strukturen identisch seien. Er bemerkt hierzu, dass „hence semantic and conceptual structure collapse into a unified level, and syntactic form is mapped by the correspondence rules directly onto conceptual structure, without an intermediate level that accounts for purely linguistic inference.“ (Jackendoff, 1983: 105) Wesentliche semantische Analysen zu deutschen Lokalisierungsausdrücken sind dem ersten Ansatz zuzuordnen (siehe die Literaturberichte aus Kap.2). Wichtige Impulse für den *'1-Ebenen-Ansatz'* dagegen kann der Leser kognitionsorientierten Arbeiten entnehmen (z.B. Langacker, 1987; Svorou, 1994).

Raum. Deshalb wenden wir uns zu Beginn der Frage nach der Semantik der räumlichen Ausdrücke zu.

### 3.1.1 Die Semantik der Raumreferenz

Wie bereits erwähnt, bedienen sich die Sprachen zum Ausdruck räumlicher Relationen neben Verben vorrangig Adpositionen. Dabei beruhen die einschlägigen semantischen Analysen auf der relationalen Deutung der Raumpräpositionen sowie der Beschreibung ihrer regionkonstituierenden Funktion in Bezug auf das Bezugsobjekt der Lokalisierung (i.e. das Relatum). Die räumlichen Konzepte, die in Verbindung mit den einzelnen Ausdrücken gebracht werden, reflektieren einerseits – wie vielfach in der betreffenden Literatur betont – konstitutive Strukturprinzipien des Raumes, die auf die gemeinsamen Grundlagen des Menschen, i.e. seine kognitive und biologische Dispositionen, zurückzuführen sind. Vor diesem Hintergrund wurde die Struktur der semantischen Repräsentation für räumliche Verhältnisse analysiert, die durch verbale Bezeichnungen wie *IN*, *ON*, *UNDER* vermittelt wird.

Andererseits weisen neuere Untersuchungen immer häufiger auf die sprachliche Diversität hin, die sich in den semantischen Kategorien widerspiegelt. Es geht konkret um die interne Strukturierung der einzelnen semantischen Klassen, die auf dieselben räumlichen Relationen verweisen. Die folgende Abbildung (Abb. 3.1) ist der Arbeit von Bowerman und Choi (2001: 485) entnommen und lässt mittels der abgebildeten Konfigurationen deutlich werden, wie variabel die räumlichen Konzepte unterschiedlicher Sprachen sind:

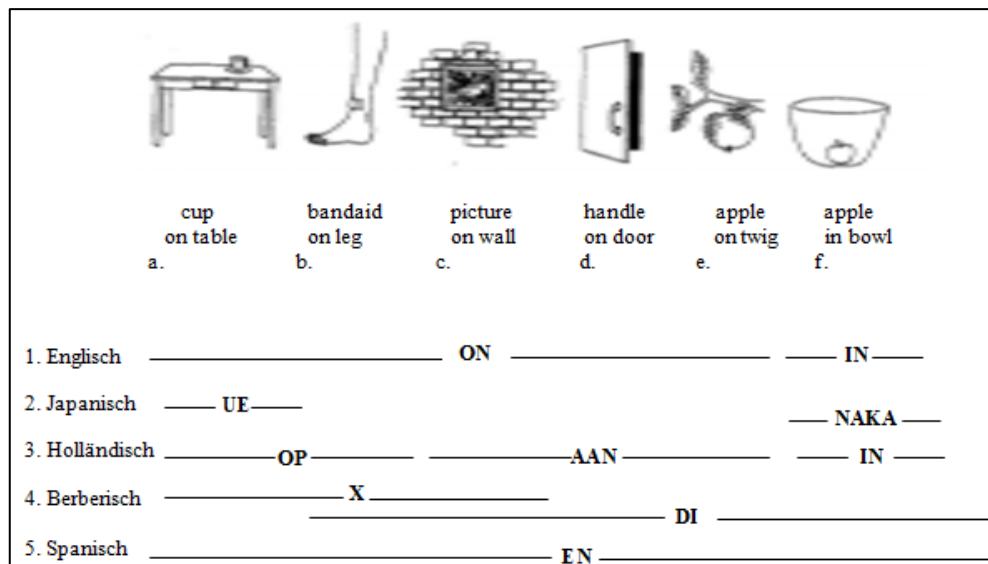


Abb. 3.1: Sprachliche Variabilität in der semantischen Kategorisierung statischer Raumrelationen

Was man hier sieht, sind die verschiedenen Ausdrucksmöglichkeiten für die Relationen des „Getütztwerdens“ (‘support’) und des „Enthaltenseins“ (‘Inklusion’). Im Englischen wird Erstere durch die Präposition *on* ausgedrückt, die alle Konfigurationen, in denen das Thema vom Relatum gestützt wird, abdecken. Dabei zerfällt diese Kategorie im Niederländischen in die Kategorien *op* und *aan*, während im Japanischen nur die erste Raumrelation in Form des Nominalisierers *ue* konkretisiert wird. Das Berberische weicht derart vom Vorausgehenden ab, als es die abgebildeten Verhältnisse in (a) – (c) und (b) – (f) jeweils zu einer Klasse zusammenfasst. Besonders auffällig ist hierbei, dass die verwendeten Morpheme sich teilweise überlappen (s. Abb.3.1); so wird der gleiche Ausdruck sowohl für die Relation der Inklusion (f) als auch für die Relationen, auf die im Englischen durch die Präposition *on* referiert wird, verwendet. Anders verhält sich auch das Spanische, welches alle abgebildeten Konfigurationen mittels *einer* semantischen Kategorie (EN) ausdrückt.

Dass nicht alle Sprachen über die gleichen Kategorien für die hier behandelten topologischen Relationen verfügen wie das Englische, zeigen Bowerman (1996a, 1996b) und Bowerman und Choi (2001) im Weiteren in Hinblick auf das Koreanische: Sprecher des Koreanischen sind weniger sensitiv für die Relationen der Inklusion und des ‘support’ als vielmehr für die Differenzierung zwischen der losen oder passenden Relation zwischen dem Thema und dem Relatum. Beispielsweise wird die gleiche semantische Kategorie (i.e. das Verb *KKITA*) für eine Videokassette, die *in* eine Leerhülle gelegt wird, und für ein Lego-Baustein, welcher *auf* eine Lego-Stapel festgesteckt wird, angewandt.

Diese Untersuchungen sind bisher in zweierlei Hinsicht sehr interessant. Sie zeigen nämlich erstens, dass Sprachen den semantischen Raum nicht auf der gleichen Weise ´aufteilen`. Die räumlichen Kategorien, in die sich die Ausdrucksmöglichkeiten differenzieren lassen, lassen jeweils signifikant verschiedene Spezifika der Raumstrukturierung in Sprache erkennen (z.B. ´support´ und Inklusion im Englischen vs. lose und feste Anpassung im Koreanischen). Auch die Mittel, die die einzelnen Sprachen hierzu einsetzen, differieren grundlegend hinsichtlich ihrer Wahl, welche sich nicht einzig auf Präpositionen beschränkt (Präpositionen im Englischen vs. Verben im Koreanischen).

Die Relevanz der Verben für die Raumreferenz zeichnet sich insbesondere in der folgenden Studie ab, die weitere Evidenz dafür liefert, dass Sprachen die Raumdomäne anhand bestimmter Merkmale unterschiedlich klassifizieren. In Anlehnung an Brown (1994), die die Maya-Sprache *Tzeltal* untersucht hat, wird deutlich, wie viel „feinkörniger“ die zu lokalisierende Entität (i.e. das *Thema*) und ihre Gestalteeigenschaften von den Sprechern beschrieben wird. Durch eine Vielzahl von Verben (bzw. Verbstämmen) realisiert das *Tzeltal* Informationen über die **Form**, **Konfiguration** und **Position** des Themas. Betrachten wir folgende Konfigurationen, in denen das Thema *höher* und *in Kontakt* mit dem Relatum ist. Im Englischen würde man zur Beschreibung dieser räumlichen Verhältnisse, bei denen das Thema offensichtlich von der sich horizontal erstreckenden Oberseite des Relatums ´getragen` wird, ausschließlich die Präposition *on* anwenden. Aber nicht im *Tzeltal* (Brown, 1994: 760):

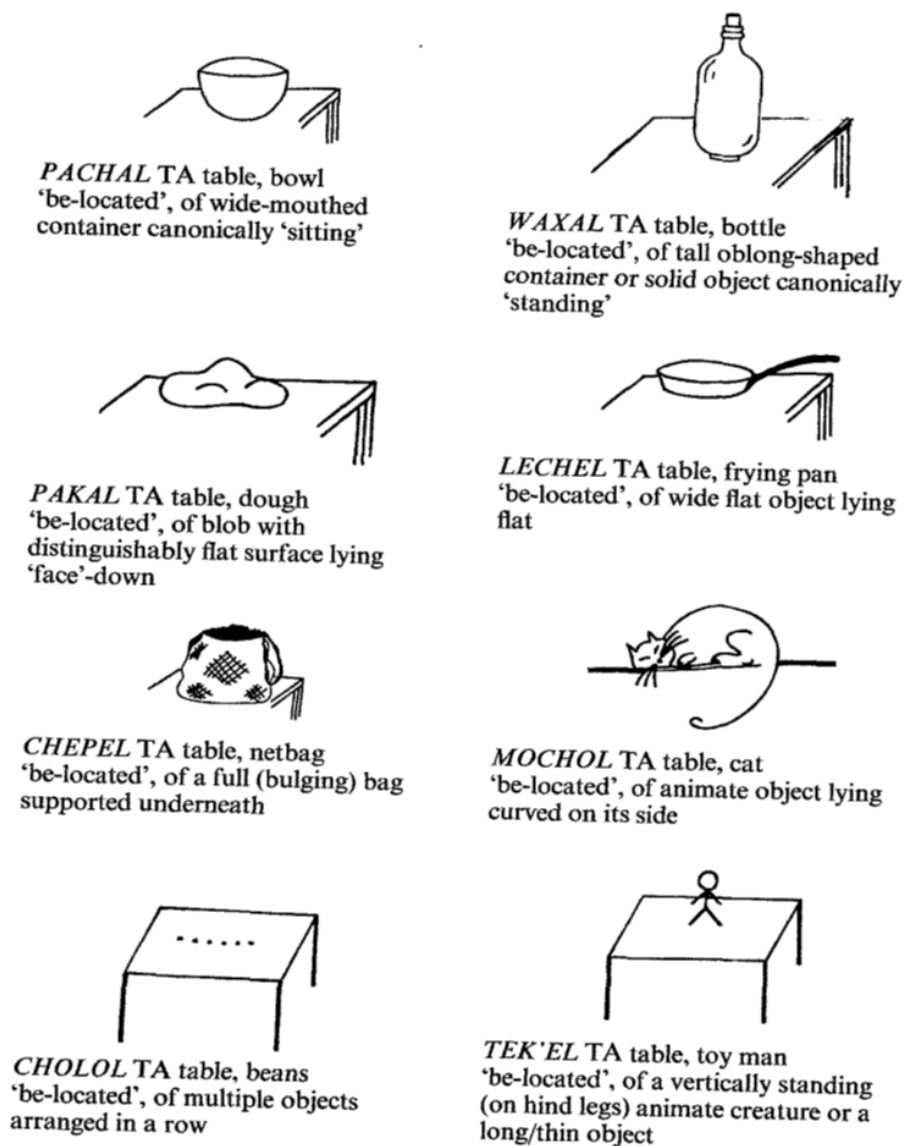


Abb. 3.2: Sprachliche Enkodierung räumlicher Relationen im Tzeltal (Brown, 1994: 760)

Es ist offensichtlich, dass Tzeltal bei der Beschreibung von Lokalisationen besondere Emphase auf positionelle und andere räumliche Eigenschaften (wie ihre Orientierung) des Themas legt und weniger auf das Relatum (vgl. Levinson, 1994). Bei der Wahl des entsprechenden Ausdrucks wird bei belebten und unbelebten Entitäten neben der *Form* (vgl. die Anwendung des Verbs *pachal* bei hemisphärischen Behältern mit *lechel* bei breiten, flachen Objekten) weiter die spezifische räumliche *Disposition* (bzw. Anordnung) des Themas differenziert, wie zum Beispiel ob die zu lokalisierende Entität analog der Körperhaltung des Menschen *steht*, *liegt*, *sitzt* (i.e. wenn das Thema eine kanonische Vertikale oder eine maximale Ausdehnung in der Horizontalen oder Halb-Vertikalen aufweist) mit *dem Gesicht nach unten* (s. dritte Konfiguration) zeigt oder beispielsweise eine *gekrümmte* Position (wie bei der Katze) einnimmt. Mehrere hundert Verben erfüllen



in Sprachen wie im Tzeltal diesen Zweck (ein Überblick zu einigen solchen Sprachen findet sich in Ameka & Levinson, 2007). Die Lagebestimmung wird hier – anders als bei topologischen Teilräumen – über die lexikalische Spezifität des Themas im Verb und dessen räumlichen Eigenschaften inferiert.

Werden Angaben über das Relatum gemacht, dann geschieht das nicht über die herkömmlichen topologischen Teilräume, sondern mittels Körperteilbezeichnungen<sup>25</sup>, die dem Relatum zugeschrieben werden, und welche durch Begriffe wie *jol* 'kopf', *chikin* 'ohr', *nuk* 'hals', *xujk* 'seite' ausgedrückt werden (s. Brown, 2006: 243). Folgende Beispiele sollen dies verdeutlichen:

(3.1) *ta s-jol witz*  
 AT 3E-head mountain  
 'on the top of the mountain` (tree) [TRPS 65]

(3.2) *ta s-xujk s-na*  
 AT 3E-side 3E-house  
 by the side of its-house` (dog) [TRPS 6] (Brown, 2006: 241)

(3.3) *wahal ta x-chikin mexa to p'ine*  
 Standing-of-vertical-cylinder AT its-ear table the pot  
 'the pot is standing at the corner of the table` (Levinson, 1994: 800)

Die Lokalisation, die in dem ersten Beispiel (3.1) beschrieben wird, bezieht sich auf eine Konstellation, bei der das Thema (*ein Baum*) auf der Oberseite des Relatums (i.e. *ein Berg*) aufliegt. Eine ähnliche Konstruktion findet sich auch unter 3.2, in der das Thema (*ein Hund*) mittels der possessiven Form des Körper-Begriffs (possessive Form: *ta s-xujk*) relativ zu der explizit denotierten Seite (*xujk*) des Relatums (*ein Haus*) lokalisiert wird. Letzteres Beispiel illustriert den Fall, in dem ein positionelles Prädikat (*wahal*), welches bei kanonisch orientierten, hohlen zylindrischen Körpern mit ausgeprägter Höhe (im Gegensatz zu ihrer Breite) verwendet wird, mit einer Körperteilbezeichnung (*chikin* 'ohr') kombiniert wird. Was die obigen Beispiele deutlich zeigen, ist, dass das hier für die Raumreferenz verwendbare System – ähnlich dem intrinsischen System – auf der Ausdifferenzierung inhärenter Objekteigenschaften beruht, die auf analoge Körperteile bei Menschen oder Tieren verweisen. Aufgrund der systematischen Beziehung zwischen den

---

<sup>25</sup> Eine Übersicht einiger Körperteilbezeichnungen in Tzeltal findet man in Levinson, 1994 und in Brown, 2006. Zu der Entstehung solcher Formen und dem zugrunde liegenden semantischen und morpho-syntaktischen Wandel bietet sich u.a. der Artikel von De León (1992) zu der Maya-Sprache Tzotzil.

Körperteilausdrücken und der evozierten Teil-Regionen hängt die Beschreibung einer Lokalisation von der Orientierung des Relatums ab. Das heißt, im Unterschied zu den englischen Lokalausdrücken *on top of* oder *underneath*, ändert sich die Körperteilbezeichnung mit der Rotation des Objektes. Ein sehr wichtiger Punkt dabei ist, dass der situative räumliche Kontext, i.e. der perzeptuelle Orientierungsrahmen, der das System von Achsen determiniert (s. §2.1.4), hier keine Rolle spielt (Brown & Levinson, 1992, 1993; Levinson & Brown, 1994). Dies erklärt nicht zuletzt das Fehlen in Tzeltal des egozentrischen Bezugssystems, welches in anderen Sprachen wie im Englischen Begriffe wie 'right', 'left', 'front', 'back' begründet.

Aus den bisherigen Beispielen wird deutlich, dass die Art und Weise, wie Sprachen den Raum lexikalisch strukturieren, erhebliche Variation aufweist. So gilt, dass Raumrelationen, wie sie sich in der Sprachbeschreibung niederschlagen, und die dafür zuständigen Wortfelder jedenfalls weitaus reichhaltiger und komplexer sind, als dass ihre Analyse uns einheitliche und unterscheidbare sprachliche Kategorien liefern würde. Schon zu Beginn dieser Ausführungen haben wir gesehen, wie unterschiedlich das System der lokalen Präpositionen aufgebaut ist. Durch den direkten Vergleich einzelsprachlicher Lokalausdrücke wurde die unterschiedliche Ausprägung räumlicher semantischer Kategorien hinsichtlich ihrer Bedeutungsorganisation gezeigt. Jede Sprache wählt unterschiedliche Dimensionen einer räumlichen Relation aus und diese repräsentiert sie mittels Lokalisierungsausdrücken. Am Beispiel der Verben wurde des Weiteren der Grad an Explizitheit in der Angabe des Themas und seiner räumlichen Eigenschaften am Beispiel des Tzeltal ins Visier genommen. Es gibt inzwischen ein großes Ausmaß an Studien, die positionelle Verben und die damit einhergehenden intrinsischen Eigenschaften des Themas, welche in die Verbbedeutung eingehen, analysieren. Exemplarisch erwähnt seien hier die Studien von Rice (2002) zu *Chipewyan* (sie gehört zu den Nördlichen Athapasken der Na-Dené-Sprachfamilie), von Bohnemeyer und Brown (2007) zu den Maya-Sprachen *Tzeltal* und *Yucatec* oder von Martin (1977) zu der *Kanjobal*-Sprache (gehört ebenfalls zu den Maya-Sprachen). Im Folgenden wird näher auf die Formen, die zum Ausdruck räumlicher Relationen verwendet werden, eingegangen.

### 3.1.2 Die Form der Raumreferenz

Traditionell konzentrierten sich die thematisch direkt einschlägigen Analysen auf die Beschreibung von Raumpräpositionen, nicht zuletzt weil diese Form der Raumreferenz in vielen (indoeuropäischen) Sprachen die typische Form zum Ausdruck von Raum darstellt. An dieser Stelle soll eine Übersicht einiger Mittel gegeben werden, die Sprachen zur Verfügung stehen. Dabei werden zum einen ihre interne Struktur, und zum anderen die Interaktion der Raumausdrücke mit anderen Elementen im Syntagma berücksichtigt. Auch wenn letzterer Punkt von den semantischen Analysen oft vernachlässigt wurde, ist es von besonderem Interesse, denn er ermöglicht ein kohärentes und umfassendes Bild der sprachlichen Diversität im Hinblick auf die Raumdomäne.

#### 3.1.2.1 Kodierungsstrategien

Den Kern der Raumreferenz bilden in vielen uns vertrauten Sprachen (wie Deutsch, Französisch, Englisch) monomorphematische Formen, die den Funktionswörtern zugeordnet werden. Hierzu gehören beispielsweise die deutschen Präpositionen wie *in*, *an*, *auf*, *bei*, *zwischen* etc. die, wie aus dem Beispiel (3.4a) deutlich, Prädikation annehmen. Sie fordern ein Komplement (meist eine Nominalphrase) und regieren dessen Kasus: für das Deutsche gilt, dass das Argument der Präposition bei lokativem Gebrauch den Dativkasus (wie 'auf *dem* Boden sein'), bei direktonalem Gebrauch hingegen (wie 'auf *den* Boden fallen') den Akkusativkasus erhält. Somit unterscheiden sie sich von lokalen Adverbien wie *da*, *oben*, *drunten*, *herein*, *vorne*, *hinten* etc., die kein Komplement nehmen (b). Sie werden daher auch als intransitive Präpositionen bezeichnet, weil sie ihr Argument (i.e. das Relatum) unterdrücken (Wunderlich, 1984) bzw. inkorporieren (Klein, 1990). Transitive Formen (typischerweise Präpositionen) erfordern dagegen das Nennen eines Referenzobjektes, welches in einer Lokalisation als Relatum fungiert. In der Wahl der einen oder anderen syntaktischen Struktur (transitive vs. intransitive Präpositionen) zeigt sich die Tendenz zu einer Aufgliederung des Raums relativ zu der Geometrie des *Relatums*, die in der Präposition gefolgt von der Nominalphrase enkodiert wird. Hier sind einige Beispiele:

- (3.4) *Deutsch*:                    a. Die Tasse steht **auf** dem Tisch.  
    b. Die Tasse steht **drauf**.

Solche Fälle der Verwendung lokaler Präpositionen werden in topologischen Analysen besonders intensiv diskutiert. Adpositionen (Prä- und Postpositionen) stellen in der Mehrzahl der thematisch einschlägigen Analysen den Kern der Raumreferenz und bilden deshalb den Ausgangspunkt der meisten Theorien bei der Beschreibung von Lokalisationen. Wir setzen unsere Ausführungen mit einem Beispiel aus dem Baskischen fort, einer Sprache, in der die Kasusmarkierung der Funktion räumlicher Präpositionen entspricht. In den folgenden Beispielen dient das ortsbezeichnende Lokalsuffix *-n* des Inessivs dazu, die topologischen Relationen der Inklusion (3.5a) und des ´support` (b) anzugeben. Es zeigt sich dabei, dass die Wahl dieses Kasussuffix von den räumlichen Gestalten (i.e. vom Relatum) nicht beeinflusst wird:

- (3.5) Baskisch:           a. **armairuan** (im Kleiderschrank)  
                               b. **kaderan** (auf dem Stuhl) (Aurnague, 2002: 73)

Ähnlich dem Baskischen weist auch das Türkische als agglutinierende Sprache weithin Morpheme auf, die an das Nomen angehängt werden, und welche primär zum Ausdruck von räumlichen Relationen verwendet werden. Es handelt sich hierbei um die grammatischen Morpheme *-de /-da /-ta/-tte*, wobei sie phonetisch bedingte Allomorphe darstellen. Die folgenden Beispiele zeigen deutlich, dass Lokalisierungen mittels dieses Suffixes dem Relatum keine Restriktionen hinsichtlich seiner dimensional und weiteren Gestalteigenschaften auferlegen; so können Raumzuordnungen sowohl relativ zu einer sich vertikal erstreckenden Fläche (3.6a) als auch relativ zu einem dreidimensionalen Behälterobjekt, welches das Thema in sich einschließt (b-c), vorgenommen werden:

- (3.6) Türkisch:       a. **duvarda** bir tane kadin resmi var    /an der Wand ist ein Frauenbild  
                               b. **kasalarda** sebze var                       /in den Kisten ist Gemüse/  
                               c. **dolaptaki** elbise                             /das Kleid im Schrank/  
(Becker, 1994: 58ff)

Weitere Ausdrucksmittel, die zum Ausdruck des Raums beitragen können, sind relationale Substantive. Svorou (1994: 70) zufolge fallen diese in Anbetracht ihrer Bedeutung in besondere Kategorien: neben Nomina, die die Klasse der Körperteile darstellen (´kopf`, ´gesicht`, ´brust`, ´taille`, ´gesäß` in den Maya-Sprachen oder ´an der Spitze`, ´am Fuß von`, z.B. im Deutschen oder im Türkischen), gibt es auch solche, die sich als markante Punkte (´Landmarks`) im engeren Umfeld des Menschen hervorstechen (z.B. der Himmel, ein Fluss, eine Schlucht, ein Feld etc.). Hierzu gehören außerdem die

Nomina, die sich auf die herkömmlichen Objekt-Teile beziehen, welche sich aus den intrinsischen Merkmalen der Entitäten ableiten lassen (z.B. dt. ´die Vorder- /Hinterseite`, ´Ecke`). Die unten angeführten Beispiele veranschaulichen jeweils mögliche Raumzuordnungen mittels Nomina<sup>26</sup>:

- (3.7) Tzotzil (Maya): a. ta **ni`** karro /at the nose of the car/<sup>27</sup>  
 b. ta **chak** karro /at the buttock of the car/

(De León, 1992: 576)

Hier denotiert der unspezifische Ausdruck *ta* zusammen mit den Körperteilbezeichnungen *ni`* [*nase*] und *chak* [*gesäß*] die Lokalisierungsrelation zwischen dem Thema und einer jeweils relativ zum Relatum spezifizierten Region. Dabei grenzen die Nomina verschiedene richtungsmäßig ausgezeichnete Regionen des Relatums (hier des Autos) aus. Dies geschieht mittels der lokativen Konstruktion *Präposition + (Nomen) + (Nomen)*, welche nach de León (1992) ein Beispiel für eine Stufe der Grammatikalisierung von Raumausdrücken in Tzotzil darstellt.

Es soll an dieser Stelle bemerkt werden, dass die Rolle von Nomina in ihrer lokalen Funktion in verschiedenen Studien sehr gut dokumentiert ist (vgl. Svorou, 1994). Dabei ergibt sich eine Vielzahl an Sprachen, die hauptsächlich ein Nomen für die Codierung eines räumlichen Verhältnisses verwenden. Es sind unter anderen amerindische Sprachen, die Nomina zum Ausdruck von Raum anwenden, im Vergleich zu den indoeuropäischen Sprachen, die stattdessen über ein reiches Inventar von Präpositionen verfügen.

Neben nominalen Konstruktionen, und hiermit möchte ich die bisherigen Ausführungen abschließen, werden in vielen Sprachen für die Lokalisation verbale Konstruktionen verwendet. Als solche bezeichne ich Konstruktionen, die neben dem Verb auch weitere strukturelle Einheiten wie verbale Affixe beinhalten. Hierzu gibt es eine Reihe von Wortfelduntersuchungen, die sich auf spezifische semantische Merkmale von

<sup>26</sup> Im Rahmen einer breit angelegten Diskussion um die Körperteilbezeichnungen und ihre Funktion bei der Beschreibung von Lokalisationen bietet Svorou (1994: 70f.) eine ausführliche Übersicht verschiedener Körperteil-Begriffe und der jeweils konstituierten Regionen in einer Reihe von Sprachen an.

<sup>27</sup> Ich folge an dieser Stelle zu Gunsten der angestrebten Originaltreue der englischen Übersetzung von de León (1992), denn diese kommt dem Original meines Erachtens am nächsten. Im Deutschen gibt es keinen vergleichbaren Ausdruck wie der in der Übersetzung verwendete englische Präpositionalausdruck *at*, der *keine* Zuordnung zu einem spezifischen topologischen Teilraum vornimmt (vgl. Becker, 1994). Für die Vermittlung der Bedeutung der Präposition *ta* in Tzotzil, der ihr ebenfalls semantisch eine neutrale Funktion zugeschrieben wird (vgl. de León, 1992: 575 sowie Brown, 2006: 241), ist es daher erforderlich, den neutralen Lokalisierungsausdruck *at* in der Übersetzung anzuwenden.

lokalisierenden Verben wie zum Beispiel Dynamizität (statisch vs. dynamisch), Orientierung, Position, Bewegung sowie Bewegungsart beziehen. Die Differenzierung ist zunächst rein semantisch. Nehmen wir als Beispiel Verben wie *sich befinden* oder die Verben *fliegen/laufen/rennen/schwimmen* etc. Während Ersteres lediglich die ‚Befindlichkeit‘ (Vater, 1996: 76) des Themas an einem Ort bezeichnet, die dann durch eine präpositionale Ortsangabe (i.e. ein lokales Adverbial) spezifiziert werden muss, stellen letztere Bewegungsverben dar, die zugleich die Art der Bewegung bezeichnen, und die sich in der Regel mit direktionalen Präpositionalphrasen (i.e. ein Richtungsadverbial) verbinden (wie in *nach Hause fliegen, ins Zimmer gehen* oder *in die Garage fahren*). Auch wenn bei der Diskussion von Lokalisationen u.a. im Rahmen der lexikalischen Semantik sehr oft Bewegungsverben herangezogen werden, liegen vereinzelte Studien vor, die auf die semantische Komplexität von lokalisierenden Verben auch bei statischen Lokalisationen hinweisen. Diese macht sich nicht nur in den darin ausgedrückten komplexen Sachverhalten bemerkbar (vgl. beispielsweise die Verben im Koreanischen aus dem vorigen Abschnitt), sondern auch in den Restriktionen bezüglich der Eigenschaften der beteiligten Entitäten. Erinnert sei beispielsweise an die Positionsverben im Deutschen wie *stehen* oder *liegen* und die Bedingungen, die sie ihren Argumenten hinsichtlich ihrer Gestaltmerkmale (bspw. setzt das Verb *stehen* das Vorhandensein einer ausgeprägten vertikalen Dimension voraus) auferlegen (vgl. Wunderlich, 1986; für eine Übersicht der semantischen Restriktionen von Positionsverben im sprachübergreifenden Vergleich siehe Newman, 2002).

Außer durch Verben kann die Lokalisierung eines Objektes auch mithilfe von Einheiten, die mit den Verben zusammenhängen, geleistet werden. So verhält sich beispielsweise die abchasische Sprache (Mitglied der kaukasischen Sprachen), die mit einer Fülle von verbalen Affixen (sogenannte Präverbien) verschiedene semantische Merkmale einer räumlichen Relation kodiert. Dabei dienen sie in lokalen Konstruktionen – ähnlich den Adpositionen oder Adverbien – der Kodierung unterschiedlicher Regionen und Relationen. Hewitt (1979) führt als Beispiel das Präverb *-k'ə+d(ə)* auf, welches in seiner lokaler Funktion zum Verbstamm hinzutritt und diesem vorangeht (vgl. Baskisch/Türkisch). In dem ersten Beispiel gibt dieses Präverb durch das Element *-k'ə-* den Zustand des Themas relativ zu einem bestimmten Ort an, wobei hier die Zuordnung zu einer vertikalen Fläche (*-d(ə)-*) geleistet wird:

- (3.8) Abchasisch:   **a.** *a- sàrk'ʼa a- tjàmç yə-k'ʼə +də- w+p'*  
                           the mirror the wall it on (stat.)  
                           `The mirror is on the wall`
- b.** *à- cʰxʼa a- tjàmç a- ç'ʼə yə-k'+nə-ħa- w+p'*  
                           the horn the wall it at it on hang (stat.)  
                           `The (drinking) horn is hanging on the wall`

(Hewitt, 1979: 137)

Hewitt (1979) merkt hierzu an, dass das Präverb *-k'ə+d(ə)-* nur in Zusammenhang mit Objekten verwendet werden kann, die an einer Wand befestigt sind, wobei die Art der Befestigung (z.B. durch einen Haken oder eine Schnur) nicht direkt sichtbar sein darf. Der Spiegel in dem ersten Beispielsatz (3.8a) kann also auch an die Wand geklebt sein. Dabei kontrastiert das nämliche Präverb mit dem Präverb *-k'+na-* (3.8b), welches generell auf hängende Objekte anwendbar ist. Am Beispiel einer vertikalen Fläche lässt sich in direktem Vergleich zum vorstehenden *-k'ə+d(ə)-* zeigen, dass die Anwendung letzteren Präverbs die Sichtbarkeit der Befestigung voraussetzt.

Diese Präverben machen nur einen Bruchteil der möglichen Affixe aus, die in der abchasischen Sprache verwendet werden. Es ist nun bemerkenswert, wie unterschiedlich die sprachlichen Mittel sind, die sprachübergreifend zum Ausdruck von Raum beitragen können. Neben Adpositionen können auch Nomina wie Körperteilbezeichnungen, Kasusaffixe, Verben oder die zuletzt angesprochenen verbalen Affixe für die Lokalisation von Objekten im Raum eingesetzt werden. Und oft interagieren diese Ausdrücke in besonderer Weise bei der Kodierung räumlicher Relationen und erlauben somit einen noch tieferen Einblick in die Lokalisierungssysteme der Einzelsprachen.

### 3.1.2.2 Interaktion der Äußerungskomponenten

Lokalisierungsausdrücke werden in der Äußerung gewöhnlich mit anderen Elementen, die gleichfalls lokale Funktionen haben, kombiniert. Diese Interaktion geschieht sowohl auf der morphosyntaktischen als auch auf der semantischen Ebene, und wirkt sich folglich auf die Beziehungen der einzelnen Raumausdrücke im Syntagma aus. Die unten stehenden Sätze (3.9) illustrieren einerseits, wie die auszudrückende räumliche Information optional sprachlich kodiert wird (3.9a-b), andererseits, wie sie über mehrere Ausdrücke, i.e. hier *doppelt* am verbalen Präfix und an der Präposition markiert werden kann (3.9c):

- (3.9) a. The boy jumped (over) the fence  
 b. The girl swam (across) the river  
 c. Insert the plug in(to) the socket (Sinha & Kuteva, 1995: 181ff)

Die ersten beiden Sätze stellen ein Beispiel für den Fall im Englischen dar, bei dem die Präpositionen, die die räumliche Relation kodieren (hier mittels: *over/across*), entfallen können, vorausgesetzt, dass die Aufgabe der Lokalisierung des Themas pragmatisch gelöst wird, d.h. aus dem Kontext erschlossen werden kann. Der letzte Satz illustriert den Fall, in dem dasselbe Morphem (*in*), welches eine Region relativ zum Relatum ausgrenzt, doppelt auftaucht. An diesen Konstruktionen ist zweierlei charakteristisch: Sie zeigen zum einen noch einmal, dass es zum Erfassen der relationalen Bedeutung eines Raumausdrucks in einer gegebenen (hier *dynamischen*) Lokalisation nicht reicht, den Fokus einzig und allein auf Präpositionen bzw. auf eine einzige Form zu legen. Vielmehr lassen sich die den einzelnen sprachlichen Elementen zukommenden Funktionen am besten in Anbetracht der Beziehungen der einzelnen Bestandteile einer Konstruktion zueinander ermitteln. Wie die obenstehenden Beispiele nahe legen, ist es angebracht, genau zu prüfen, wie die Raumausdrücke mit dem Rest des Satzes, zu dem sie gehören, interagieren. Diese alternative Betrachtungsweise der konventionalisierten Verkettung der semantischen Komponenten räumlicher Ausdrücke hat eine deutliche Ausformulierung und Anwendung in der Arbeit von Sinha/Kuteva (1995) gefunden und wird darin als *verteilte Raumsemantik* (‘distributed spatial semantics’) bezeichnet. Demnach sind Aspekte der räumlich-relationalen Semantik auf verschiedene syntaktische Elemente im Syntagma verteilt. Betrachten wir an dieser Stelle zur Verdeutlichung folgende Konstruktion des Deutschen:

- (3.10) { a. Sie wandert durch den Wald }  
 { b. Sie wandert um das Haus }  
 { c. Sie wandert in den Wald }  
 d. Sie wandert in dem Wald

An diesen Beispielen spezifizieren die Präpositionen *durch*, *um*, *in* eine topologische Region (vgl. §2.1.3) des Relatums, welches in allen vier Sätzen gleich bleibt (i.e. ‘Wald’). Konkret bezeichnet *durch* einen Weg im Inneren, *um* einen Weg im Äußeren (s. dazu Wunderlich, 1986), *in* hingegen ordnet dem Eigenort des Relatums einen Innenraum zu. Dass es sich hierbei um dynamische Lokalisationen handelt, lässt sich zum einen dem hier gewählten Verb *wandern* zum anderen dem *Akkusativ* innerhalb der Präpositionalphrase entnehmen. Dies wird deutlich, wenn man die Beispielsätze (3.10c) und (3.10d) miteinander vergleicht; In Ersterem gibt der *Akkusativ* (*den*) die Richtung an, während im



letzten Satz die Ruhelage (also den statischen Fall) mittels des Dativs (*dem*) ausgedrückt wird. Jedenfalls ist die Spezifikation der Region mittels einer Präposition bei der Beschreibung einer Lokalisation – sei es dynamisch oder statisch – nötig. Besonders auffallend ist weiterhin dabei, dass die semantischen Differenzierungen, die sich aus der Analyse der einzelnen Konstruktionen ergeben, mit der Änderung der syntaktischen Eigenschaften des entsprechenden Verbs einhergehen. Wie bereits erwähnt, ändert sich der Kasus in der lokalen bzw. direktionalen Präpositionalphrase.

Aus dem Vorangehenden wird zunächst deutlich, dass die Kodierung der räumlichen Relation nicht ausschließlich relativ zu einer bestimmten grammatischen Kategorie erfolgt; es zeigt sich hier vielmehr, dass die einzelnen semantischen Komponenten einer Lokalisation in der syntagmatischen Struktur verschieden in Kategorien umgesetzt werden. Wie unterschiedlich die sprachliche Umsetzung lokaler Situationen in den diversen Sprachen aussehen kann, zeigt uns das nächste Beispiel aus dem Altgriechischen:

- (3.11) *καὶ οἱ μὲν ἐμ- πίπτουσιν αὐτῶν εἰς τὴν*  
*kai hoí mèn em-píptousin autón eis tin*  
 KON DEF:NOM.PL.M LNK1 INT- fall:3.PL 3.GEN.PL.M ILL DEF:AKK.SG.F  
*θάλατταν.*  
*thálattan.*  
 Meer: AKK.SG.F  
 ´und die eine Gruppe von denen fällt ins Meer hinein` (Xenophon, *Hellenica* 4.5.17)

Anders als im Deutschen wird die Region hier durch das Präverb *ἐν-* (‘Innenraum’) kodiert. Das Bewegungsverb *πίπτο* (fall:1SG) regiert ein Adverbial, das mit der Präposition *εἰς* und dem Akkusativ *tin* eingeleitet wird. Dabei drückt die Präposition konkret neben der Innenregion auch eine allative Relation aus. So wird für den Ausdruck der dynamischen Relation bei der obigen Konstruktion das Verb mit einer dynamischen Präposition kombiniert, während die Region teils durch das Präverb, teils durch die Präposition mitausgedrückt wird. Demgegenüber finden sich im Altgriechischen auch weitere Konstruktionen, bei denen für die Kodierung der Regionen und Relationen (mehrfache) Präverbien umgesetzt werden (Skopeteas, 2003: 165), wie bei den Verben *δι-εκ-βαίνῳ* und *εἰς-κἀτα-βαίνῳ*: (a.) *δι-* (Relation: Perlativ.Innenraum) *εκ-* (Relation: Elativ) *βαίνῳ* (geh:1SG) (‘ich gehe durch etwas hinaus’) (b.) *εἰς-* (Relation/Region: Illativ) *κἀτα-* (Region: Direktional.Inferior) *βαίνῳ* (geh:1SG) (‘ich gehe in etwas herunter’).

Und während die bisher angesprochenen Fälle in exemplarischer Weise sicherlich nur einige Möglichkeiten illustrieren, wie die einzelnen Komponenten eines räumlichen Verhältnis strukturell umgesetzt und zu einer Einheit zusammengefügt werden, kommen in vielen Sprachen semantische Eigenschaften zum Tragen, die nicht notwendigerweise aus der Kombination der Lexeme und ihrer syntaktischen Relationen ableitbar sind. Ein Beispiel für einen solchen Fall stellt die sprachliche Konstruktion von Raum in Ewe (gehört zu den Kwa-Sprachen) dar. In der Arbeit von Ameka (1995), woher auch die folgenden Beispiele stammen, wird auf die Rolle der Kompositionalität konkret eingegangen sowie auf ihre Interaktion mit der Pragmatik, also jenem Bereich, der über die wörtliche Bedeutung hinausgeht. Es geht hier konkret um nicht-explicit kodierte Bestandteile, die dennoch einen wesentlichen Teil der Bedeutung eines Satzes darstellen und die durch pragmatische Inferenzen rekonstruiert werden. Dieser Punkt lässt sich gut an den beiden Beispielen aus Ewe illustrieren:

- (3.12)      a. *Fofó- nye le agble*  
                   Father 1SG be-at: PRES farm  
                   ‘My father is *at* the farm` (Ameka, 1995: 165)
- b. *Fofó- nye le agble me*  
                   Father 1SG be-at: PRES farm containing region of  
                   ‘My father is *in* the farm` (ebd.)

In (3.12) werden statische Lokalisationen dargestellt. In beiden Konstruktionen wird das lokative Verb *le* verwendet, welches mit dem Nomen *agble* (‘Farm’) jeweils kombiniert wird. Im Gegensatz zu dem Beispielsatz in (b), der die teilraumspezifizierende Postposition *me* enthält, wird das Referenzobjekt im ersten Satz mit alltäglichen Handlungsmustern assoziiert. In diesem Fall ist die Relation zwischen Thema und Relatum in erster Linie interaktional und nicht räumlich (wie in 3.12b.) determiniert. Auch wenn diese Implikation im Einzelnen nicht direkt aus der Semantik der Satzkonstituenten und insbesondere von der Semantik der lokalen Ausdrücke direkt erschließbar ist, lässt sich das, was der Sprecher meint, zum Teil vom Kontext, zum Teil vom Weltwissen ableiten.

Die obigen Ausführungen runden den Inhalt der beiden vorangegangenen Kapitel ab, welche die Variabilität in der Umsetzung räumlicher Relationen in die Sprache im Fokus hatten. Diese variablen Mittel sind mittels verschiedener lexikalischer und syntaktischer Strukturen in unterschiedlicher Weise auf lokalisierende Ausdrücke abgebildet. So legen die vorangegangenen Kapitel nahe, dass sich Sprachen in den Maßen unterscheiden, wie

sie die semantischen Komponenten einer Lokalisation in syntagmatische Einheiten umsetzen. Zudem hat sich gezeigt, dass die begrifflichen Komponenten, die ihren Zugang zur Sprache finden, in der syntagmatischen Struktur unterschiedlich über die einzelnen Ausdrücke der Äußerung verteilt sein können. Und wenn in manchen Sprachen die semantischen Eigenschaften einer Konstruktion aus der Bedeutung der einzelnen grammatischen Kategorien systematisch zu erschließen ist, weisen lokale Konstruktionen in anderen Sprachen wie in Ewe (s.o.) nicht-kompositionelle Eigenschaften auf. Für die Interpretation lokaler Konstruktionen werden hierzu aus der Äußerung Inferenzen gezogen, indem der semantische Gehalt der Konstruktion mit zusätzlicher Information, die nicht von den Sprachformen abzulesen ist, angereichert wird.

## 3.2 Lokalisationen in typologischer Perspektive

### 3.2.1 BLC und die Typologie des Prädikats

Um die Verschiedenheit der Einzelsprachen anschaulicher zu machen, werden in diesem und in dem nachstehenden Kapitel Untersuchungen herangezogen, die einen typologischen Zugang zu der Beschreibung von Lokalisationen ermöglichen. Dabei wird der Versuch unternommen, aus dem Vergleich von Sprachen unterschiedlicher Familien valide Erkenntnisse über übergreifende Muster zu gewinnen, die den Zweck haben, Parallelen und Divergenzen zwischen den Sprachen aufzudecken. Es geht also hier konkret um eine typologische Charakterisierung der semantischen Domäne im Bereich der Raumrelationen. Dabei sind wir zunächst an dem Prädikat und seiner strukturellen Umsetzung interessiert. Das Ziel der folgenden Ausführungen ist es, die bisher dokumentierte sprachliche Diversität im Ausdruck räumlicher Relationen durch eine systematische Reduktion erfassen zu können.

Ausgangspunkt der typologischen Klassifizierung lokativer Prädikate bildet ein Konstruktionsmuster, welches hauptsächlich eingesetzt wird (s. Max-Planck-Institut, 1999), um die für die menschliche Kommunikation relevante Funktion der Verortung von Entitäten im Raum zu erfüllen. Die sogenannte *basic locative construction* (fortan BLC) bildet den strukturellen Rahmen für die Analyse lokaler Konstruktionen, die als Antwort auf die Frage 'Wo ist x?' (z.B. *Where is the apple?*) erscheinen, wobei *x* für das Thema steht, i.e. die räumliche Entität, deren Ort unbekannt ist und also gesucht wird. Im Englischen, zum Beispiel, weist die BLC-Konstruktion (BLC) die Struktur 'NP BE PP' auf: Die Nominalphrase gibt die lokalisierte Entität (i.e. das Thema) an, die

Präpositionalphrase leitet das Relatum ein, welches als Referenzobjekt in der Lokalisierung des Themas fungiert (z.B. *The apple is in the bowl*). Das Verb, das in der Regel im Englischen verwendet wird, ist das semantisch schwache Kopulaverb *be*, welches lediglich eine existentielle Aussage über die Lage des Themas macht (s. auch Ameka & Levinson, 2007). Über die genaue Lokalisationsrelation informiert uns die Präposition, die einen Teilraum ausgrenzt und den Ort des Themas diesem Teilraum zuordnet (vgl. Kap.2).

Anders als im Englischen weisen Verben in anderen Sprachen bei der Beschreibung statischer Lokalisationen einen höheren Informationsgehalt auf. Bereits in Kap. 3.1.1 wurde exemplarisch am Beispiel der Maya-Sprache Tzeltal gezeigt, wie das verbale Paradigma im Hinblick auf die räumlichen Eigenschaften des Themas intern ausdifferenziert wird. Die Menge der möglichen räumlichen Eigenschaften, die durch ein Verb beschrieben wird, kann dabei unterschiedlich groß sein. Grundsätzlich lassen sich Verben, die räumliche Eigenschaften oder Informationen über die räumliche Anordnung des Themas kodieren, in zwei typologische Gruppen unterteilen: Die eine hat nur einige wenige Verben (wie *liegen*, *stehen* oder *sitzen*), die prototypischerweise die Ausrichtung bzw. die Position von Objekten im Raum kodieren, wie die aufrechte bzw. Liegeposition. Zu der anderen Gruppe zählt hingegen eine große Anzahl von Verben (bis über ein hundert in Sprachen wie das Tzeltal), die Angaben über die Relation von Thema und Relatum ausdrücken (und deshalb differenzierte Adpositionen überflüssig machen). Die untenstehende Unterteilung von Verben beinhaltet außerdem lokative Verben, die – ähnlich dem räumlich neutralen Kopulaverb – keine spezifischen Angaben bezüglich der Entitäten liefern, dennoch im Vergleich zu diesem die Befindlichkeit des Themas an einem Ort kodiert. Die nachstehende typologische Klassifizierung lokativer Verben ist dem jährlichen Bericht vom Max-Planck-Institut (2001: 63-66) entnommen und umfasst vier Typen von Verben, die in statischen Lokalisationen vorkommen:

Tab. 3.1: Typologische Klassifizierung lokativer Prädikate

Typ	Prädikate	Sprachen
Typ 0	Kein Verb in BLC	<i>Saliba</i>
Typ I	1a. Kopula (anwendbar auch in vielen anderen Konstruktionen)	<i>Englisch, Tamil, Tiriyo, Tschuktschisch</i>
	1b. Lokative (+ Existentielles) Verb	<i>Japanisch, Ewe; Yukateco, Lavukaleve</i>
Typ II	Positionsverben (3-6)	<i>Niederländisch, Arrernte, Goemai</i>
Typ III	Positionelle Verben (12-100)	<i>Tzeltal, Zapotec, Laz, Lipke</i>

Die hier vorgeschlagene Typologie geht von der Beobachtung aus, dass Sprachen des Typs 0 und I – und dies unabhängig von der räumlichen Konstellation und/oder der räumlichen Relation – *keine* spezifischen Angaben bezüglich der räumlichen Eigenschaften des Themas und/oder des Relatums liefern. Demgegenüber zeichnen sich Sprachen des Typs II und III dadurch aus, dass sie in mehr oder weniger hohem Spezifitätsgrad Bezug auf die Art und Weise nehmen, in der die lokalisierende Entität (i.e. das Thema) im Raum angeordnet ist.

Konkret beruht die Klassifizierung von Positionsverben, deren Anzahl in den Sprachen zwischen drei und sechs variiert, auf der kanonischen Körperhaltung von Menschen und beinhaltet die semantische Kategorisierung der Lage der maximalen Ausdehnung der Thema-Entität (bspw. ihre Vertikale oder horizontale Stellung) relativ zum Bezugsraum bzw. zu einer Grundfläche (vgl. hierzu die deutschen Positionsverben *stehen, sitzen, liegen*). Dabei zeichnet sich in vielen Sprachen eine Tendenz zur Erweiterung des Gebrauchs dieser Verben auch auf unbelebte Entitäten (wie in *Die Vase liegt auf dem Tisch*) ab, wie dies am Beispiel des Deutschen (u.a. Wunderlich & Kaufmann, 1990; Bometo, 1996) oder in Bezug auf das Niederländische (Lemmens, 2002) gezeigt wurde. Auch wenn sich die kanonischen Positionsverben systematisch aus anthropozentrischen Prototypen abzuleiten sind, bestätigen neuere Untersuchungen (vgl. dazu auch Lemmens & Perrez, 2010) die Tendenz der Anwendung dieser Verben auch in Fällen, in denen die betreffende Objektachse mit der assoziierten kanonischen Grundposition in Konflikt stehen. Folgende Beispiele aus dem Niederländischen sollen diesen Punkt illustrieren:

(3.13) a. Het bord staat op de tafel.  
‘Der Teller steht auf dem Tisch’

b. Het appartementsgebouw ligt op de hoek.  
‘Das Wohnhaus liegt an der Ecke’

(Lemmens, 2002: 1)

Sprachen vom Typ III, weisen eine breitere Palette von Verben auf, die je nach Sprache zwischen zwölf und hundert variieren können. Typisches Beispiel für diesen Verb-Typ stellt, wie bereits erwähnt, die indigene Sprache Tzeltal, die zu der Maya-Sprachfamilie gehört. Charakteristisch für diese Sprachen sind die feinere semantische Differenziertheit und zugleich Kombination im Verb verschiedener Eigenschaften der lokalisierenden Entität (Thema), wie zum Beispiel solche, die die spezifische Gestalt (also die Form), die Orientierung, die Größe und Beschaffenheit sowie die spezifische Art der Stellung und/oder der Anordnung des Themas relativ zum Relatum betreffen. Letzterer Punkt beinhaltet Informationen über die genaue Art der Fixierung des Themas am Relatum (bspw. durch Adhäsion oder Befestigung) oder über die Art des ‘Tragens’ (‘support’) der lokalisierenden Entität durch das Referenzobjekt (siehe Brown, 1994: 754). So die Verben *t’umul*, *pachal*, *waxal* oder *chukul*: Ersteres (a) gibt die Lokalisierung des Themas in einem Behälter mit Flüssigkeit (z.B. *Apfel in einem Eimer mit Wasser*) an. Das Verb *pachal* (b) denotiert die Lage eines Behälters in kanonischer, horizontaler Position auf einer Trägerfläche (wie *die Schüssel auf dem Tisch*) und das Verb *waxal* (c) denotiert die Lage eines langen und soliden Behälters in vertikaler Stellung auf einer Trägerfläche (wie *die Flasche auf dem Tisch*). Das Verb *chukul* hingegen verweist auf die spezifische Art der Fixierung durch Binden eines dünnen und flexiblen Objektes an einem anderen Objekt (wie *der Ballon an einem Stab*).

Im folgenden Abschnitt werde ich im Einzelnen auf die Konstruktionstypen eingehen, die alternative Möglichkeiten der Repräsentation räumlicher Zustände darstellen. Alle bisher aufgeführten Lokalisationen enthielten Verben, die einen Zustand, d.h. die Lokalisierung an einem Ort ausdrücken (vgl. das lokative Verb *sich befinden*). Wie im Folgenden gezeigt wird, existieren neben dieser Konstruktion noch zwei weitere Konstruktionstypen, die aus der Kombination von Aspekt und Ursache einer räumlichen Konfiguration resultieren. Es geht also hier konkret neben dem stativen Typus (i.e. *in einem Zustand sein*), um die inchoative (i.e. *in einen (neuen) Zustand eintreten*) und die agentive (i.e. *in einen Zustand gebracht worden sein*) Variante (Chafe, 1970; Talmy, 2000b). Nachstehend folgt eine

Beschreibung der einzelnen Varianten und der Klassifizierung der darin vorkommenden Verben.

### 3.2.2 Lexikalisierungsmuster lokativer Prädikate

Um dem Leser den Gegenstand des vorliegenden Abschnittes vor Augen zu führen, werden alle hier angesprochenen Konstruktionstypen anhand geeigneter Beispiele veranschaulicht. Hierzu variieren wir einige Verbtypen, um ihn vorerst mit einigen Begriffen vertraut zu machen:

- (3.14) a. Die Tür war offen. (Zustand)  
b. Die Tür öffnete sich. (Inchoativ)  
c. Max öffnete die Tür. (Kausativ)

In Beispiel (3.14a) wird eine Aussage über das Argument (‘Tür’) des Prädikats (‘war offen’) gemacht, nämlich dass Ersteres sich in einem bestimmten Zustand (‘state’) oder einer gewissen Verfassung (‘condition’) befindet (vgl. Chafe, 1970). Solche Verbtypen sind als Zustandsverben spezifiziert und werden von einem Nomen begleitet, das ihr *Patiens*<sup>28</sup> ist. In (3.14b) erfährt das *Patiens* einen Zustandswechsel (Engl. ‘change of state’), gleiches gilt auch für (3.14c). Der Unterschied besteht darin, dass (b) das allmähliche Eintreten in diesen Zustand beschreibt, während (c) die Verursachung des Vorgangs durch die Handlung einer Person (‘Max’) ausdrückt. So wird das Agens in (c) auch als Urheber des Vorgangs identifiziert, i.e. derjenige, der die Veränderung in der Beschaffenheit des *Patiens* verursacht hat. Bei genauer Betrachtung fällt auf, dass die Veränderung in der Bedeutung der betreffenden Verben mit einem Wechsel in der Argumentstruktur und somit mit dem syntaktischen Verhalten dieser Verben einhergeht, welches konkret in unserem Beispiel (c) neben dem *Patiens* noch ein Agens in der Subjektrolle fordert (vgl. dazu: ‘Paul schmilzt das Eis’ vs. ‘Das Eis schmilzt’). Zum besseren Verständnis des systematischen Zusammenhangs dieser Konstruktionen, die z.T. von einander abgeleitet werden, sind vor allem die Arbeiten von Chafe (1970) und Dowty (1979) zu erwähnen, die einen wesentlichen Beitrag zur Bedeutungsstruktur und -ableitung sprachlicher Ausdrücke sowie zu den aspektuellen Eigenschaften von Verben wie auch zur Kategorisierung von deren Kompositionseigenschaften leisten.

---

<sup>28</sup> Es sei daran erinnert, dass mit *Patiens* die thematische Rolle des Verbarguments verstanden wird, welche sich auf den Partizipanten, der von der Handlung betroffen ist, bezieht. In dem obigen Beispiel (3.14a) spezifiziert das *Patiens* das Nomen, welches sich in dem betreffenden Zustand befindet.

In Anlehnung an Chafe (1970) existieren nun nach Talmy (2000b: 78) zum Ausdruck *räumlicher* Zustände – ähnlich den obigen Verbarten – drei Konstruktionstypen, die aus folgender Kombination von Aspekt und Ursache einer räumlichen Konfiguration resultieren:

- i. Stativ: *in einem Zustand sein*
- ii. Inchoativ: *in einen Zustand eintreten*
- iii. Agentiv: *in einen Zustand gebracht worden sein*

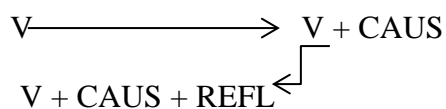
Hierzu merkt der Autor an, dass die Sprachen der Welt nicht zwangsläufig alle Konstruktionsmuster aufweisen müssen und weist darauf hin, dass lokative Verben je nach Sprache unterschiedlich lexikalisiert werden können:

„[...] there are languages in which the verb roots are preponderantly lexicalized in only the (a) or only the (b) or only the (c) type. In other languages, such verb roots show a small range of lexicalizations, either over the (a/b) types or over the (b/c) types. There are also languages in which the same root is used equivalently for all three aspect-causative types. Sometimes a language's roots exhibit different patterns for different categories within the 'states' domain.“

(Talmy, 2000b: 78 ff)

Betrachtet man hierzu die Klasse der Positionsverben, die analog der menschlichen Orientierung oder Stellung kategorisiert werden (s. §3.2.1), verwendet beispielsweise das Deutsche zum Verweisen auf räumliche Zustände mittels einfacher Verbalwurzeln hauptsächlich den stativen Typ (*sitzen, liegen, stehen*), wovon es auch die agentive Variante, sogenannte Kausativbildungen ableitet (*setzen, legen, stellen*). Die inchoative Variante kommt schließlich aus der Kombination der letzteren mit dem Reflexivpronomen (wie *sich legen* oder *sich setzen*) zustande. Schematisch ergibt sich dann folgendes Bild:

(3.15) *Deutsch*



Dem Deutschen ähnlich verhält sich beispielsweise auch das Englische, dessen Positionsverben weitgehend auf das Lexikalisierungsmuster des ersten Typs (i.e. *in einer Position sein*) beschränkt sind. Im Japanischen dagegen sind die entsprechenden Verbalwurzeln primär inchoativ (i.e. *in eine Position eintreten*) und sie werden erst durch Ableitungseinheiten, die zu den Verbformen hinzugefügt werden, in die beiden anderen Typen überführt. Im Vergleich dazu lexikalisiert das Spanische Positionsverben nach dem agentiven Typ (i.e. *in eine Position gebracht worden sein*). In diesem Fall ist die



Verbalwurzel inhärent transitiv und drückt somit neben einem Vorgang die Tätigkeit eines Agens in Bezug auf ein Patiens, welches von der Handlung des Agens beeinflusst wird. Diese Unterscheidungen in der Kodierung der hier betreffenden semantischen Domäne ergeben folgendes Bild (in Anlehnung an Talmy, 2000b: 80):

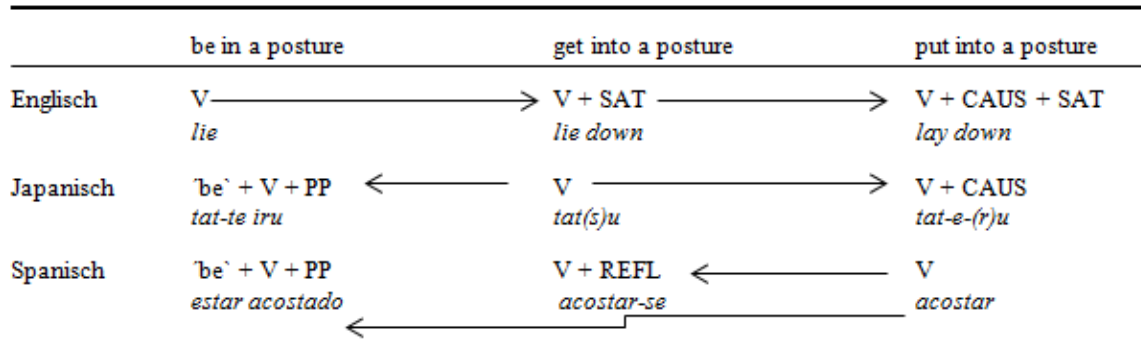


Abb. 3.3: Lexikalisierungsmuster für Positionsverben für die Sprachen *Englisch, Japanisch, und Spanisch*<sup>29</sup>

Für jede Sprachklasse zeigt die obige Abbildung den entsprechenden Aspekt-kausativen Typus, nach dem die relevanten Positionsverben hauptsächlich lexikalisiert werden, sowie die abgeleiteten Kombinationen, die die primären Formen in die restlichen Varianten umwandeln. Dabei inkorporiert jedes prädikative Element nur einen bestimmten Typus (bspw. im Englischen). Dass dies nicht immer der Fall ist, wurde in Talmy (2000) am Beispiel des Arabischen gezeigt, eine Sprache, die mittels derselben lexikalischen Einheit sowohl die stativa als auch die inchoative Variante repräsentiert. Hierbei lässt sich nur eine Ableitungsschicht erkennen, i.e. die agentive Variante, die von der Verbalwurzel abgeleitet ist. Weitere Lexikalisierungsmuster, die in der einschlägigen Literatur verzeichnet sind, umfassen des Weiteren eine Reihe von Suffixen, die an positionelle Verbalwurzeln, die wie in *Tzeltal* durch eine fein differenzierte Unterscheidung der Merkmale der lokalisierenden Entität (Thema) gekennzeichnet sind (vgl. §3.2.1), angehängt werden (vgl. Brown, 1994). Abschließend lässt sich also festhalten, dass sich zwischen den Sprachen feine typologische Unterschiede im Hinblick auf die Art und Weise zu finden sind, wie Sprachen auf räumliche Zustände, wie hier am Beispiel der Klasse der Positionsverben gezeigt wurde, referieren. Dennoch sind nicht alle Lexikalisierungsmuster innerhalb einer semantischen Domäne relevant, auch wenn die Sprachen über die distinkten Mittel für die einzelnen Konstruktionstypen verfügen. Ein typisches Beispiel dafür ist die englische

<sup>29</sup> (V= Verbalwurzel, SAT= Satellit, PP=Flexionsmarker für Partizipformen)

Sprache, in welcher die Lexikalisierung der Positionsverben weitgehend dem stativen Typ entspricht (s. Talmy, 2000b: 79f.).

### 3.2.3 Satelliten und Verbsprachen: Talmys Typologie der Lexikalisierungsmuster

Anschließend an die obigen Ausführungen werden in diesem Kapitel die wichtigsten Merkmale der Lexikalisierung, welche Teil des dieser Studie zugrunde liegenden theoretischen Rahmens darstellt, skizziert. Dabei lehnen wir uns an den Ansatz von Talmy (1985, 2000b), dessen typologische Distinktion von Sprachen anhand von Lexikalisierungsmustern im Ausdruck von Bewegungsereignissen in der Kognitiven Linguistik und Psycholinguistik geradezu bahnbrechend gewirkt hat: kaum ein anderer Ansatz diente in dieser Weise als Grundlage für den direkten Vergleich von Sprachen verschiedener Sprachfamilien und lieferte somit wichtige Ansatzpunkte zur empirischen Erforschung von Parallelen und Divergenzen zwischen den Einzelsprachen.

Zu der Kategorie des Sprachvergleichs auf lexikalischer Ebene, zu der der Ansatz von Talmy zu rechnen ist, wird die Bedeutung in erster Linie mittels des Prozesses der Lexikalisierung mit der Sprachstruktur in Verbindung gebracht. Dabei werden die in einer Domäne relevanten semantischen Komponenten systematisch mit den mit ihnen kombinierten lexikalischen Einheiten in der Äußerung assoziiert und repräsentiert. Die Lexikalisierung stellt somit ein wichtiges Konzept des Talmyschen Ansatzes und dient auf diese Weise der typologischen Charakterisierung von Sprachen. Sie wird vom Autor wie folgt definiert:

*„[...] lexicalization is involved where a particular meaning component is found to be in regular association with a particular morpheme. More broadly, the study of lexicalization must also address the case where a set of meaning components, bearing particular relations to each other, is in association with a morpheme, making up the whole of the morpheme's meaning.“*

(Talmy, 2000b: 24)

Wie dem Zitat zu entnehmen ist, betrifft der Prozess der Lexikalisierung die Relation zwischen den semantischen und morphemischen Komponenten. Hierbei geht es konkret um die systematische Untersuchung der Kopplung zwischen einzelnen Begriffen (bzw. den einer bestimmten Domäne konstituierenden semantischen Strukturen) und den Äußerungskomponenten. Dabei kann eine semantische Komponente (z.B. die *Figure*) zusammen mit einem lexikalischen Element in *einer* monomorphemischen Einheit ausgedrückt werden, sie kann aber, wie bereits in früheren Abschnitten gezeigt wurde,

auch über *verschiedene* morphosyntaktische Elemente im Syntagma verteilt werden (mehr darüber in §3.1.2.2 über ‘distributed spatial semantics’). Anderenfalls kann eine Ausdrucksform mehrere semantische Komponenten zu einem lexikalischen Element miteinander verschmelzen.<sup>30</sup> Wir variieren zum letzteren Punkt einige Beispiele:

(3.16)

(a)	<i>Die Frau</i>	<i>flog</i>	<i>über</i>	<i>den Ärmelkanal.</i>
	FIGURE	MOTION MANNER	PATH	GROUND
(b)	<i>La femme</i>	<i>traverse</i>	<i>la manche</i>	<i>en avion.</i>
	‘The woman	traversed	the Channel	by aeroplane’
	FIGURE	MOTION PATH	GROUND	MANNER

Wie aus den Beispielen ersichtlich, handelt es sich bei den oben aufgeführten Beispielsätzen um Bewegungsereignisse, die sich ihrerseits aus vier zentralen, semantische Komponenten zusammensetzt, nämlich der *Figur* (*Figure*), dem Hintergrund (*Ground*), der Tatsache der Bewegung (im eigentlichen Sinne impliziert *Motion* sowohl *MOVE* also auch *BELOC*)<sup>31</sup>, dem Weg (*Path*) und der Weise der Bewegung (*Manner*). Wenn sie in einer Äußerung versprachlicht werden, nehmen diese semantischen Komponenten typischerweise bestimmte Positionen im Satz ein (vgl. §2.1.1.1).

Zur Vergegenwärtigung der einzelnen Begriffe sei an dieser Stelle nur ganz kurz an Folgendes erinnert: *Figure*<sup>32</sup> bezeichnet die sich bewegende oder zu lokalisierende Entität, während das Objekt, relativ zu der die Lokalisierung erfolgt oder mit Bezug auf den die

<sup>30</sup> Talmy (1972, 1985, 2000b) verwendet hierzu den Begriff ‘*conflation*’, der die Fusionierung verschiedener Komponenten in einem lexikalischen Element bezeichnet. Er definiert diesen Begriff wie folgt: ‘Any syntactic process – whether a long derivation involving many deletions and insertions, or just a single lexical insertion – whereby a more complex construction turns into a simple one’ (Talmy, 1972: 257). In dem oben angeführten Beispiel (3.16) hat das Verb ‘flog’ folgende Struktur: *Motion* (Bewegung) + *Manner* (Art der Bewegung). Weitere *conflation patterns* (Talmy, 2000) betreffen beispielsweise Strukturen die neben der Bewegungskomponente auch das Thema inkorporieren (wie in Atsugewi, dazu vgl. das englische Verb ‘rain’).

<sup>31</sup> Hierzu sei angemerkt, dass sich ein Bewegungsereignis (*motion event*) nach Talmy (Talmy, 2000b: 25) sowohl auf die Bewegung per se (i.e. *MOVE*) als auch auf die Stationarität (*BELOC*: ein Kürzel für ‘be located’) bezieht. Er bemerkt dazu: „The component of motion (with a capital M) refers to the presence per se of motion or locatedness in the event. [...] The motion component refers to the occurrence (*MOVE*) or nonoccurrence (*BELOC*) specifically of translational motion. This is motion in which the location of the Figure changes in the time period under consideration.“ (Talmy, 2000b: 25)

<sup>32</sup> Es sei hier noch einmal kurz an Talmys Definition erinnert: „The **Figure** is a moving or conceptually movable entity whose path, site, or orientation is conceived as a variable, the particular value of which is the relevant issue. The **Ground** is a reference entity, one that has a stationary setting relative to a reference frame, with respect to which the Figure’s path, site, or orientation is characterized.“ (Talmy, 2000a: 312). Daran sei im Text erinnert und angeknüpft.

Bewegung stattfindet, den *Ground* darstellt (s. §2.1.1.1). Erstere tritt für gewöhnlich in der Rolle des Subjektes (wie in (3.16a) ´die Frau`), der Hintergrund hingegen erscheint innerhalb der Adverbialphrase, die sich im deutschen Satz aus der Präposition *über* und der Nominalphrase *den Ärmelkanal* zusammensetzt. Schließlich drückt das Bewegungsverb *flog* in demselben Beispiel die Art (*Manner*) aus, in der die Bewegung ausgeführt wird. Anders als in dem deutschen Beispielsatz, in welchem der Weg (*Path*) mittels der Präposition ausgedrückt wird, kodiert das französische Pendant (*traverse*) zum deutschen Verb neben der Bewegungskomponente auch den Weg, den die Figur hinsichtlich des Hintergrunds (*la manche*) nimmt. Die Art der Bewegung wird in diesem Beispiel durch eine adverbiale Konstruktion (*en avion*) kodiert, die zu dem Rest des Satzes hinzugefügt wird.

Vor dem Hintergrund dieser Beobachtungen teilt Talmy (1985) die Sprachen in zwei große Gruppen ein, je nachdem, in welchem lexikalischen Element die semantische Komponente *Path* (i.e. der Weg, dem im Laufe der Bewegung gefolgt wird) kodiert wird. Sprachen (hierzu rechnet der Autor die romanischen und semitischen Sprachen wie Arabisch oder Hebräisch etc.), die den Weg kanonischerweise im Verb ausdrücken, nennt Talmy *verb-framed languages* (fortan V-Sprachen); *satellite-framed languages* dagegen (fortan S-Sprachen) bezeichnet er Sprachen (wie Deutsch, Englisch oder Niederländisch), die den Weg in sogenannten ´Satelliten` (beispielsweise in Präverbien oder Adpositionen) versprachlichen. Daraus ergibt sich folgendes Bild:

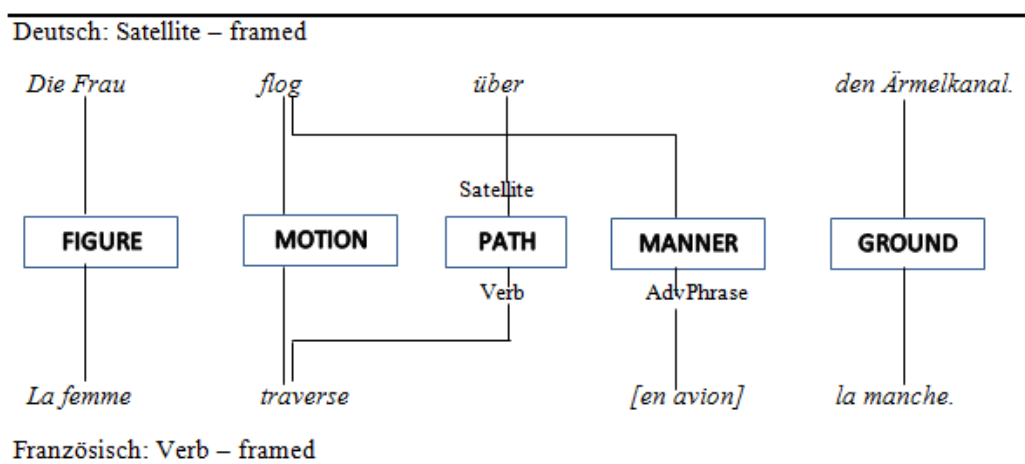


Abb. 3.4: Kodierungsmuster von Bewegungsereignissen im Deutschen und Französischen

Abb. 3.4 stellt im Prinzip übersetzungsäquivalente Konstruktionen im Deutschen und Französischen dar. Die Beispielsätze zeigen, dass sich beide Sprachen bezüglich der Art

der Kodierung derselben dynamischen Situation in syntagmatische Einheiten unterscheiden. Das Verb im Französischen entspricht der deutschen Präposition und das deutsche Verb entspricht der optionalen (i.e. weglassbaren) Adverbialphrase im Französischen. Nach Talmy sind die beiden Lexikalisierungsmuster typisch nicht nur für die Bewegungsverben des Deutschen und des Französischen, sondern für viel größere Sprachgruppen wie etwa die germanischen und finno-ugrischen Sprachen vs. die romanischen Sprachen (Talmy, 1985).

Das Griechische gehört hingegen zu den Sprachen, die nach Talmy beide Lexikalisierungsmuster gleichermaßen aufweisen. Das nächste Beispiel (3.17) ist eine Instanz der allgemeinen Tendenz dieser Sprache bei der Beschreibung von Bewegungsereignissen:

---

(3.17) (a) S-Framed Kodierungsmuster im Griechischen:

<i>Ετρεζα</i>	<i>μέσα</i>	<i>(στο σπίτι).</i>
Etreksa	mesa	(s-to spiti)
I.ran	in	(to-the house [ACC])
MANNER	PATH	PATH-GROUND

(b) V-Framed Kodierungsmuster im Griechischen:

<i>Μπήκα</i>	<i>(τρέχοντας)</i>	<i>στο σπίτι .</i>
Bika	(trekhontas)	sto spiti
I.entered	running	to-the house [ACC])
PATH	MANNER	GROUND

---

Die obigen Konstruktionen werden in Talmy (Talmy, 2000b: 66) als Beispiel für ein *paralleles* System gegeben, welches *Path* -Satelliten (3.17a) genauso wie *Path*-Verben (3.17b) verwendet. Diese Beobachtungen stehen im Einklang mit den Ergebnissen neuerer Untersuchungen (Soroli, 2012), die zeigen, dass S-framed und V-framed Konstruktionen in den Verbalisierungen griechischer Probanden gleich häufig vorkommen. Dabei verweist Letztere auf die Verwendung von Präfixen im Griechischen, die den typologischen Status des Griechischen als S-framed Sprache bestätigen. So verfügt das Griechische über verschiedene Präfixe (wie *ανα*, *κατά*, *εις*, *εκ*, in Verben wie *ανεβάζω* ‘to up-put’; *κατεβαίνω* ‘to down-walk/go’; *ξεγλιστρώ* ‘to out-slide’), die als Satelliten für *MOTION* (also Bewegung), *Path* (Weg), und/oder *MANNER*- (i.e. Art) Verbstämme fungieren, wie in *ανεβήκε* (*τρέχοντας*) ‘he.up-walked (running) (Soroli, 2012).

Trotzdem gibt es einzelne Studien, die den doppelten Status des Griechischen bestreiten und die Auffassung vertreten, dass das Griechische eine V-framed Sprache ist, welche den Weg (Path) vorzugsweise im Verb lexikalisiert und die Art (Manner) als die vom Weltwissen ableitende Komponente implizit lässt (Papafragou et al., 2004). Besonders auffallend ist hierbei, dass die Funktion der Präfixe in der betreffenden Arbeit, trotz der vorhandenen Evidenz für ausreichende S-framed Muster im Griechischen, nicht systematisch untersucht worden ist (s. dazu auch Papafragou & Selimis, 2010; Trueswell & Papafragou, 2010).

Eine wesentliche Aufgabe der vorliegenden Studie besteht nun auch darin, einen wesentlichen Beitrag in die noch anhaltende Debatte über den typologischen Status des Griechischen, zu leisten.

### 3.2.3.1 Zur Wiederaufnahme der Typologiediskussion

Aus der vorangegangenen Diskussion um das Griechische ergibt sich kein ganz einheitliches Bild, welches die Zuweisung dieser Sprache eindeutig dem einen oder anderen Lexikalisierungsmuster rechtfertigen könnte. Eine Reihe empirischer Studien liefert ebenfalls unklare Befunde bezüglich der eindeutigen Zuordnung von Sprachen einem von beiden Typen und legt zunehmend eine Erweiterung der talmyschen Typologie nahe, welche der intratypologischen Varietät in den Sprachen Rechnung trägt. Diese Variabilität betrifft hauptsächlich die verschiedenen Lexikalisierungsmuster, die im Rahmen einer typologischen Sprachgruppe zu verzeichnen sind<sup>33</sup> (z.B. Kopecka, 2004; Soroli, 2012) sowie die einzelnen Strukturen, die sich nicht in die vorstehenden typologischen Klassen einordnen lassen (Slobin, 2004, 2006; Zlatev & Yangklang, 2004).

Man stellt also fest, dass die Typologie von Talmy, obgleich sie in der Regel einen bewährten Ausgangspunkt in vielen empirischen Studien bildet, um systematische Unterschiede bei der sprachlichen Darstellung von Bewegungsereignissen zu beobachten, dennoch nicht differenziert genug ist. Diesen Schluss lassen des Weiteren Untersuchungen zu, die sich konkret mit der Natur von Konzepten befassen, wobei die Frage diskutiert wird, woraus sich die räumlichen Konzepte ableiten lassen. So untersucht Carroll et al.

---

<sup>33</sup> Kopecka (2004) hat im Rahmen ihrer Dissertation herausgefunden, dass Sprecher des Französischen im Sprachgebrauch einer doppelten typologischen Strategie folgen, zumal sie neben Path-Verben Gebrauch von bestimmten 'Satelliten', in diesem Fall von Präfixen, machen (z.B. bei den Verben *é-couler* 'ausfließen' oder *dé-rouler* 'ausrollen'. Diese Ergebnisse lassen Zweifel im Hinblick auf die typologische Klassifikation der betreffenden Sprache aufkommen, und werfen unweigerlich Fragen hinsichtlich der bestehenden typologischen Unterscheidung zwischen V- und S-framed Sprachen.

(2012) im Rahmen einer empirisch angelegten Untersuchung zum Zweitspracherwerb, warum französische Lerner (V-framed Sprache) des Englischen und Deutschen (S-framed Sprachen) Schwierigkeiten beim Erlernen der Raumkonzepte in den Zielsprachen haben, obwohl, wie sie betont, die Mittel zu ihrem Ausdruck in ihrer Erstsprache vorhanden sind. Carroll und ihre Arbeitsgruppe argumentieren dafür, dass die kodierten Raumkonzepte entweder von der Entität, die sich bewegt (Figur) oder von der Entität, die als Ground fungiert, abgeleitet sind. Folglich konnten sie zeigen, dass sich die französischen Lerner – entsprechend ihrer Kompatibilität mit den genannten Quellen – an verschiedenen Aspekten eines Bewegungsereignisses (Entität in Bewegung vs. Ground) bei ihrer Versprachlichung orientieren, welche nur schwer in der L2 umstrukturiert werden.

Lemmens (2002, 2005) unterstreicht diese Variabilität im Bereich statischer Lokalisationen im Hinblick auf Talmys Typology und hebt hervor, dass V-framed Sprachen mehr Wert auf die lexikalische Beschreibung des Hintergrundes (i.e. der Ground) legen, im Gegensatz zu den S-Sprachen, die auf die Weise (i.e. Manner) der Positionierung der Figur im Raum fokussieren (Lemmens, 2005: 230). Dabei führt er Beispiele aus dem Französischen an, welches räumlich neutrale Verben wie *être*, *exister* ‘sein, existieren’ in lokativen Phrasen verwendet, um die existentielle Relation zwischen dem Thema und dem Relatum auszudrücken. Sprecher des Niederländischen *müssen* Lemmens zufolge (Lemmens & Perez, 2010) ein von den drei kardinalen Positionsverben (*zitten* ‘sitzen’, *staan* ‘stehen’, *liggen* ‘liegen’) gebrauchen, um Aspekte zu berücksichtigen, die die Orientierung oder funktionale Position des Themas betreffen<sup>34</sup>. Die im vorangegangenen Abschnitt ausgeführten Lexikalisierungsmuster bilden nach Lemmens ein Kontinuum, wie die Abb. 3.5 zeigt. Es sei nochmals an dieser Stelle erinnert, dass die Komponente *Motion* sowohl die Bewegung als auch die Lokalisierung an sich umfasst (Talmy, 2000b: 25).

---

<sup>34</sup> Lemmens Beobachtungen stehen jedoch nicht im Einklang mit der Untersuchung von Carroll et al. (2012), die darin feststellten, dass die Strukturen der L1 (i.e. Französisch) einen Einfluss auf das Erlernen des Deutschen und Englischen ausüben, nämlich im Sinne von einer Fokussierung und Strukturierung des Raums im Hinblick auf die sich bewegende Entität und nicht – gemäß den Erwartungen für S-Sprachen – hinsichtlich der Gestalteeigenschaften des Hintergrundes (vgl. dazu Lemmens, 2005).

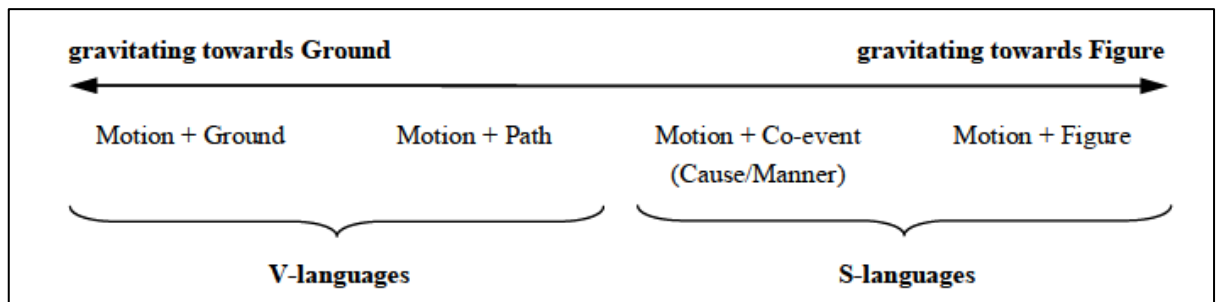


Abb. 3.5: Figur vs. Grund–Fokussierung (basierend auf Lemmens 2005: 231)

Nach Lemmens (2005) ist der Ausdruck von *Manner* im Verb mittels Positionsverben eng an die Figur gebunden, wobei die Hinneigung zu dieser Komponente zu einer viel detaillierten Beschreibung dieser Entität führen kann. In V-Sprachen zeichnet sich hingegen eine Tendenz zur Beschreibung von Ground aus. Auch wenn Lemmens Ausführungen uns in die Lage versetzen, statische Lokalisationen in einen größeren Rahmen, i.e. Talmys typologischer Ansatz, einzuordnen und detailliert zu analysieren, darf nicht übersehen werden, dass die diversen Lexikalisierungsmuster lokativer Prädikate (wie z.B. agentive Konstruktionstypen), wie sie in §3.2.2 behandelt wurden, und welche viele Sprachen zum Ausdruck räumlicher Zustände einsetzen, bei der erwähnten Analyse vernachlässigt wurden. Es bleibt also offen, wie diese Konstruktionen mit der Talmyschen Typologie auf eine Linie gebracht werden können.

Festzuhalten ist bisher, dass sich die empirischen Studien der letzten Jahre nicht mehr auf die grobe Einteilung der Sprachen in die zwei genannten großen Klassen beschränken, sondern ihren Fokus auf eine viel feinkörnige Analyse der Raumkonzepte in der Sprache richten. Die Bemühungen gehen dahin, möglichst detailliert die intrasprachliche Variation (also innerhalb eines Sprachtyps) in Verbindung mit den darin vorkommenden Strukturen zu erfassen und zu erklären. Es geht also momentan weniger um die Frage, in welchem lexikalischen Element die konzeptuellen Komponenten eines Bewegungsereignissen ‘verpackt’ werden<sup>35</sup>. Vielmehr interessiert die Diversität, die in den Sprachen vermehrt zu beobachten ist, und die viele Fragen im Hinblick auf die Natur der einzelnen Raumkonzepte offen lässt.

<sup>35</sup> Eine kritische Auseinandersetzung mit Talmys typologischer Klassifikation von Bewegungsereignissen findet sich in Croft et al. (2010) und Beavers et al. (2010). Auf ihre Ausführungen im Einzelnen wird hier nicht näher eingegangen.



### **3.3 Mittel für die Raumreferenz in den Objektsprachen Deutsch & Griechisch**

In den nachfolgenden Abschnitten befaße ich mich mit der sprachlichen Darstellung von statischen Raumrelationen im Deutschen und Griechischen. Die Beschreibung, die folgt, beruht nicht auf Ergebnissen empirischer Untersuchungen, sondern auf einschlägigen Grammatiken der beiden Sprachen (u.a. Helbig & Buscha, 1989; Eisenberg, 2006; Eisenberg & Kunkel-Razum, 2006 für das Deutsche; Aggis, 1986; Holton et al., 2002; Klairis & Mpampiniotis, 2005 für das Griechische).

Der nachstehende Überblick soll sowohl einen ersten Einblick in die Thematik bieten als auch die Erwartungen des Lesers erfüllen, sich mit den Ausdrucksmitteln der beiden Sprachen und insbesondere der eigentlichen Objektsprache, i.e. des Griechischen, vertraut zu werden. Deshalb wird eine konzentrierte Darstellung der Ausdrucksmittel des Deutschen angestrebt, während das Lokalsystem des Griechischen mit Schwerpunkt auf die Grundlagen, die für die empirische Analyse vorausgesetzt werden, ausführlicher beschrieben wird.

Weil die betreffenden Beiträge, auf die hier Bezug genommen wird, den semantischen Eigenschaften von Lokalisierungsausdrücken nur geringe Aufmerksamkeit schenken, erheben die nachstehenden Ausführungen keinen Anspruch auf Vollständigkeit. Zudem stellen sie nur einen Auszug aus dem Angebotsinventar der Sprachen zur Raumreferenz dar. Die sprachlichen Mittel zum Ausdruck räumlicher Relationen sind somit im Folgenden keineswegs erschöpfend dargestellt. Das Hauptziel der nächsten Abschnitte besteht darin, eine Übersicht darüber zu geben, inwiefern sich die beiden Sprachen bei der Verbalisierung räumlicher Relationen unterscheiden. Dabei werden die wichtigsten Unterschiede und Gemeinsamkeiten zum Schluss noch mal hervorgehoben.

#### **3.3.1 Zur Verbalisierung räumlicher Relationen im Deutschen**

Zum Ausdruck des Raums im Deutschen können viele Ausdrucksmittel beitragen, wobei einigen bei der Beschreibung von Lokalisationen eine besondere Rolle zukommt. Diese sind:

- Präpositionen wie ‘in, auf, über’ mit ihren Argumenten.
- Adverbien wie ‘links, hier, vorne’
- Kasus wie ‘(in) dem Saal, (in) den Saal’
- Nominale wie ‘Seite, Vorderseite, linker Hand’

- Verben wie ‘stehen, liegen, sitzen’

Präpositionen, die den Kernbestand der deutschen Lokalisierungsausdrücke zur Beschreibung statischer Raumrelationen ausmachen, sind in ihrer Grundbedeutung relational (vgl. §2). Sie gehören zur Klasse der geschlossenen Klasse (vgl. §1) und sind den Funktionswörtern zugeordnet. Sie weisen damit einen hohen<sup>36</sup> Grammatikalisierungsgrad auf (vgl. Di Meola, 2000): sie treten stets mit einem substantivischem Nominal auf, dessen Kasus sie regieren. Die syntaktische Umgebung der Präpositionen, die als syntaktischer Kopf fungieren, ist dementsprechend die Präpositionalphrase, wobei zwei Eigenschaften im Deutschen besonders relevant sind: die Präststellung der nichtflektierbaren Einheit (sie gehen also dem Substantiv voran) und ihre Rektion: Während ein Teil der Präpositionen genau einen Kasus regieren (GEN, DAT, AKK), regieren andere zwei Kasus. Besonders relevant für die Lokalpräpositionen ist die Alternation zwischen Dativ / Akkusativ. Die Wahl zwischen den beiden ist in diesem Fall syntaktisch-semantisch determiniert und markiert den Unterschied zwischen Lokativ (a. in *dem* Saal) und direktional (b. in *den* Saal) (mehr dazu siehe auch §3.1.2.1). Somit ist (a) eine Antwort auf die Frage ‘Wo ist x?’ (bezeichnet das Verbleiben an einem Ort), während (b) eine Antwort auf die Frage ‘wohin’ (bez. eine dynamische und direktionale Ortsveränderung) darstellt<sup>37</sup>.

Die lokalen Bedeutungen von Präpositionen sind sowohl in den oben genannten Grammatiken als auch in einschlägigen lexikalisch– semantischen Analysen (u.a. Herweg, 1988 sowie Wunderlich & Herweg, 1991) ausführlich behandelt worden. Es kristallisieren sich zwei Hauptgruppen heraus:

- (3.18) a. in, an, auf, bei  
 b. über – unter  
 vor – hinter, links von – rechts von  
 neben

---

<sup>36</sup> Nach Di Meola (2000) ist der höchste Grammatikalisierungsgrad erreicht, wenn das Inhaltswort (Adverb, Adjektiv, Partizipien, Substantiv) ausschließlich adpositional verwendet wird. Lokale Präpositionen gehen auf Adverbien zurück. Historisch gesehen haben beispielsweise das Adverb *vorn* und die Präposition *vor* gemeinsam die adverbiale Wurzel *fora* des Ahd. Dabei findet sich neben der Präposition auch eine Verbpartikel wie in *vorsprechen*, welche sich ebenfalls aus dem gleichen Adverb abgeleitet ist.

<sup>37</sup> Im Deutschen ist es ferner sowohl eine statische als auch dynamische Sichtweise einer Raumkonstellation denkbar. In dem nächsten Beispiel ist beim Bewegungsverb *laufen* sowohl eine nicht-zielgerichtete Verbindung mit Dativ als auch eine dynamische und zielgerichtete Verbindung mit Akkusativ möglich: vgl. ‘Das Kind läuft auf *der* Straße’ vs. ‘Das Kind läuft auf *die* Straße’ (Helbig/Buscha 1989: 410). Die wesentliche Information bietet hier der Kasus.

Im ersten Fall handelt es sich um topologische Präpositionen, die topologische Regionen (Innen-, Rand- bzw. Nachbarschaftsregion) eines Objektes kodieren. Wie bereits in Kap.2 gezeigt wurde, wird der Ort des Themas in einer für die jeweilige Präposition charakteristischen Region lokalisiert, wobei sie im Einzelnen unabhängig von der Position des Relatums und/oder des Sprechers sind (§2.1.3); Der Ort des Themas befindet sich bspw. stets innerhalb oder in der Umgebung des Raumgebietes des Relatums (Eisenberg 2006). Demgegenüber kodieren die unter b) aufgeführten dimensionalen Präpositionen gerichtete Nachbarschaften eines Objektes, welche – anders als die topologischen Präpositionen – abhängig von der Position des Relatums und des Sprechers sind (§2.1.4). So wird die Bedeutung dieser Präpositionen weitgehend unmittelbar auf die Morphologie des menschlichen Körpers bezogen (s. Eisenberg, 2006). Zu den dimensionalen Präpositionen gibt es im Deutschen auch die entsprechenden Adverbien (z.B. vorne, oben, rechts), die sich semantisch genauso wie die Präpositionen verhalten. Weitere Präpositionen, die in der Literatur mit Hilfe topologischer Begriffe erfasst werden, sind außerdem die sogenannten Richtungspräpositionen *nach* (nur mit Ortsnamen), *aus*, *von*, *zu*. Diese regieren interessanterweise den sonst mit statischen Situationen verbundenen Dativ.

In diesem Zusammenhang sind noch die den Akkusativ regierenden Wegpräpositionen *durch*, *um*, *entlang* zu nennen. Diese spezifizieren jeweils eine andere topologische Nachbarschaft des Relatums (i.e. in seinem Inneren / im Äußern / oder in seiner Umgebung), in welcher der Ort des Themas abgebildet wird (§2.1.3). Eine Besonderheit stellt *entlang* dar, welches in Prästellung den Dativ oder den Genitiv, in Poststellung jedoch den Akkusativ regiert: *Entlang des Wegs/dem Weg wuchs kein Gras – sie lief den ganzen Weg entlang*<sup>38</sup> (Eisenberg & Kunkel-Razum, 2006: 620).

Lokale Präpositionen werden in der Äußerung – wie bereits in Kap. 3.1.2.2 ausführlich behandelt wurde – gewöhnlich mit anderen Ausdrücken, die gleichfalls zu den Lokalisierungsausdrücken zu rechnen sind, kombiniert. Eine Auswahl der elementarsten Raumausdrücke des Deutschen wurde zu Beginn dieses Abschnittes gegeben. So verbinden sich beispielsweise Positionsverben (wie *stehen* oder *liegen*) mit bestimmten Präpositionalphrasen (‘die Vase steht / liegt auf / an dem Tisch’), die die räumliche Relation kodieren. Zur Beschreibung der Ausdrucksmittel sind daher eigentlich zwei Aufgaben zu lösen: Zum einen muss die Bedeutung der einzelnen in einer Äußerung

---

<sup>38</sup> Nach di Meola (2000) ist *entlang* in Poststellung ein Adverb.

vorkommenden Raumausdrücke erfasst werden. Und zum zweiten muss angegeben werden, wie sich die einzelnen Elemente syntaktisch miteinander verbinden, um die Lokalisierung eines Objektes zu gewährleisten (ausführlicher im empirischen Teil).

### 3.3.2 Zur Verbalisierung räumlicher Relationen im (Neu-) Griechischen

Das Griechische<sup>39</sup> stellt im Rahmen der vorliegenden Studie insofern eine Herausforderung dar, als es nur wenige Studien gibt, worauf hier Bezug genommen werden kann. Die Mehrzahl der verfügbaren Arbeiten bietet zwar eine Übersicht über die griechischen Lokalisierungsausdrücke und ihre lokalen Funktionen (u.a. Mackridge, 1985; Aggis, 1986; Fries, 1988; Holton et al., 2002; Triantaphyllidis, 2002; Klairis & Mpampiniotis, 2005; Bortone, 2010), dennoch fehlt es nahezu gänzlich an systematischen sowie empirisch angelegten Untersuchungen, die für unsere Zwecke direkt einschlägig sind. Einige ältere, relativ umfangreichste Studien beziehen sich auf die neugriechischen Bewegungsverben (Antonopoulou, 1987; Basea-Bezantakou, 1992) während neuere Untersuchungen das Verhältnis zwischen sprachlichen und konzeptuellen Strukturen betrachten, z.B. unter dem Gesichtspunkt des Erwerbs (z.B.; Selimis & Katis, 2003; Papafragou & Selimis, 2010). Wir wollen im Folgenden von einigen einschlägigen Arbeiten zur Beschreibung von lokalen Konstruktionen im Griechischen ausgehen und einen Einblick in die neugriechischen Lokalisierungsausdrücke gewähren. Der Schwerpunkt der folgenden Ausführungen liegt auf dem Verb und den einfachen und komplexen Präpositionalphrasen des Griechischen. Entsprechend ist dieser Abschnitt aufgebaut.

Hauptsächlich liegt der Fokus in der vorliegenden Studie auf dem Ausdruck statischer Verhältnisse. Diese beschreiben – wie bereits in Kap. 2 gezeigt – den Ort, den ein Objekt zu einer bestimmten Zeit nehmen kann. Das Verhältnis bleibt dabei unverändert, wie folgender Beispielsatz zeigt:

(3.19) *To*                      *tréno*                      *vrískete*                      *s-ti*                      *Lamía.*  
 DEF: NOM.SG.N      Zug: NOM.SG.N      sich befind: 3.SG      LOK-DEF:AKK.SG.F      LAMIA: Ortsname

---

<sup>39</sup> Das Neugriechische, welches den Kern der vorliegenden Arbeit darstellt, wurde erst ab Mitte der 70er Jahre in der Schulausbildung und im öffentlichen Verkehr eingeführt. Diese Sprachvarietät des Griechischen – auch ‚Neugriechische Koine‘ (Neugriechische Gemeinsprache) genannt – entspricht der heutigen offiziellen Umgangssprache Griechenlands. Mit dem Sprachwandel der Lokalisierungsausdrücke in funktionaler Sicht in den einzelnen Varietäten der griechischen Sprachgeschichte, i.e. während der Zeit vom Altertum bis zum Neugriechischen, befasste sich Skopeteas in seiner Dissertation (Skopeteas, 2003).

‘Der Zug befindet sich in Lamia`

Das Verb, welches im Griechischen par excellence die Lokalisierung an einem Ort ausdrückt, ist *vrískete* (sich befind:3SG). Weitere Verben, die zum Ausdruck statischer Relationen verwendet werden, sind, neben dem existentiellen Verb *íne* (sein:3SG), solche Verben, die die verschiedene Positionen des Themas kodieren, wie *stékome*, (steh: 1SG), *káthome* (sich.setz:1SG), *ksaplóno* ((sich).hinleg:1SG), *krémome* (häng:1SG) sowie lokale Verben, die das Verbleiben an einem Ort ausdrücken (u.a. *méno* (bleib:1SG); *katoikó* (wohn:1SG) etc.) (s. hierzu Klairis & Mpampiniotis, 2005). Wenn eine dynamische Relation nicht explizit mittels Verb ausgedrückt wird, dann wird die Lokalisierungsrelation zwischen den Entitäten als statisch aufgefasst. Dies zeigt sich in der Verwendung des räumlich neutralen Verbs *íne* (sein: 3SG), welches die beiden Entitäten in der Äußerung verbindet:

(3.20) *To*                      *spíti*                      *íne*                      *s-to*                      *vounó.*  
 DEF:NOM.SG.N    Haus: NOM.SG.N    sein: 3.SG                      LOK-DEF:AKK.SG.F    Berg: AKK.SG.N  
 ‘Das Haus ist auf dem Berg`

Anderenfalls handelt es sich um ein Verhältnis, das sich im Laufe der Zeit verändert. Die Relation zwischen Thema und Relatum ist dann dynamisch. Beispiel (21) bildet eine dynamische Relation ab.

(3.21) *To*                      *tréno*                      *pigaínei*                      *s-ti*                      *Lamía.*  
 DEF: NOM.SG.N    Zug: NOM.SG.N    geh: 3.SG                      LOK-DEF: AKK.SG.F    Lamia: Ortsname  
 ‘Der Zug geht nach Lamia`

Die Opposition zwischen dynamischen und statischen Beziehungen wird im Neugriechischen zunächst durch das Verb kodiert, wie in den obigen Beispielen deutlich wurde. Der obige Satz (21) enthält ein prototypisches Bewegungsverb (geh:3SG), welches mit der prototypischen Präposition *se*<sup>40</sup> kombiniert wird, die sowohl in *statischen* als auch in *dynamischen* Konstellationen in Verbindung mit dem *Akkusativ* verwendet wird (vgl. Bsp. 20 und 21). Die Dynamizität eines lokalen Verhältnisses wird folglich im

<sup>40</sup> Die Präposition *se* verliert das ´e` wenn ihr Artikelformen folgen, die mit *t* beginnen. Präposition und Artikel werden dann zusammengeschrieben: ´στο βουνό` (sto vounó unter (3.20))

Neugriechischen durch das Verb kodiert, während die meisten, hier relevanten neugriechischen Präpositionalphrasen (Präposition und/oder Kasus) unspezifisch bezüglich einer nichtdirektionalen vs. direktionalen Interpretation bleiben. In diesem Punkt unterscheidet sich das Neugriechische vom Altgriechischen, welches dazu tendierte, die Opposition zwischen den Fällen (Dativ / Akkusativ / Genitiv) für die Kodierung der verschiedenen Relationen (statische / allative / ablative Relationen) zu verwenden. Auch Präpositionen kodierten im Altgriechischen das Merkmal der Dynamizität: so wurde beispielsweise die statische vs. dynamische Relation zum Innenraum entsprechend durch die Präpositionen *en* vs. *eis* kodiert (ähnliches galt für die daraus abgeleiteten Adverbien) (Skopeteas, 2003). Die gleichen Präpositionen können dagegen im Neugriechischen sowohl in statischen als auch in dynamischen Situationen verwendet werden. Folgende Beispielsätze veranschaulichen nochmal dies:

(3.22)

- a. *To*                    *lewforeio*            *vrískete*            ***s-ti***                    *stási.*  
 DEF: NOM.SG.N    Bus: NOM.SG.N    sich befind: 3.SG    LOK-DEF: AKK.SG.F    Haltestelle: AKK.SG.F  
 ‘Der Zug befindet sich an der Haltestelle’
- b. *To*                    *lewforeio*            *epistréfei*            ***s-tin***                    *afetiría.*  
 DEF: NOM.SG.N    Bus: NOM.SG.N    zurückkehr: 3.SG    LOK-DEF: AKK.SG.F    Startpunkt: AKK.SG.F  
 ‘Der Zug kommt an den Startpunkt zurück’

Beim letzten Satz – auch wenn wir an dieser Stelle darauf nicht näher eingehen können – drückt das Verb *epistréfo* (zurückkehr: 1SG) eine Bewegung aus, die wieder zum Ort zurückführt, der Ausgangspunkt der Bewegung war. Der Zielort der Bewegung wird dabei mit der Präposition *se* ausgedrückt. Die Orientierung des Themas bezüglich des Relatums bezieht sich in diesem Fall auf die Bewegung des Ersteren zum Eigenort des Relatums hin. Andernfalls kann der Ausgangsort (s. unten Bsp. (3.23a)) oder ein intermediärer Ort (3.23b) ausgedrückt werden. Sehen wir uns dazu folgende Beispiele an, in dem die drei grundlegenden Orientierungen (allative / ablative / perlative) vorkommen:

- a. *To*                    *tréno*                    *pigáinei*            ***apó tin***                    *afetiría*  
 DEF:NOM.SG.N    Zug: NOM.SG.N    geht: 3.SG    ABL DEF: AKK.SG.F    Startpunkt: AKK.SG.F  
***s-to***                    *térma.*  
 ALL-DEF: SG:N    Ziel: AKK.SG.N

‘Der Zug geht vom Startpunkt zum Ziel’  
(3.23)

b. *To*                      *tréno*                      *pernáei*                      *apó tin*                      *Aθína*.  
DEF:NOM.SG.N      Zug: NOM.SG.N      passier: 3.SG      ABL DEF: AKK.SG.F      Athen: AKK.SG.F  
 ‘Der Zug geht durch Athen hindurch’

Die Direktionale<sup>41</sup> *se* & *apó*, die hier mit Bewegungsverben kombiniert werden, werden einerseits zum Ausdruck der Richtung und des Zielorts (*se*), andererseits zum Ausdruck des Ausgangs- und intermediären Orts (*apó*) verwendet. Im letzteren Beispiel (3.23b) wird zudem das Verb *pernáo* (passier:1SG) verwendet, welches eine perlativ Orientierung bezüglich des Relatums kodiert. Es lässt sich also insgesamt festhalten, dass statische und allative Relationen einerseits, andererseits ablative und perlativ Relationen im heutigen Griechischen synkretisiert werden. Zur Ermittlung der genauen Raumrelation werden zunächst die Verben herangezogen (vgl. (3.23b)). Tab. 3.2 fasst das Vorgehende zusammen.

Tab. 3.2: Kodierung der Raumrelation im NG mittels der Präpositionen *se* & *apó*

	Statisch	Allativ (DIR/ZIEL)	Ablativ (URSPRUNG)	Perlativ (VIA)
<i>se</i>	√	√	–	–
<i>apó</i>	–	–	√	√

Man beachte an dieser Stelle, dass die Präpositionen *se* und *apó* eine zentrale Rolle in der Bildung von lokalen Konstruktionen spielen. Auch wenn die Präposition *se* keine Aussagen darüber zulässt, in welcher spezifischen Region im Sinne von §2.1.2 sich der Ort des Themas relativ zum Ort des Relatums befindet (vgl. weiter unten Bsp. 3.24b-c), wird sie beim Ausdruck statischer Relationen am häufigsten verwendet (vgl. Mackridge, 1985; Skopeteas, 1999). Ausdrücke, die im Neugriechischen eine Lokalisierung relativ zu einer spezifischen Region erlauben, sind *lokale Adverbien*. In diesem Fall werden sie mit den Präpositionen *se* und/oder *apó* kombiniert. Zusammen bilden sie die komplexen Adpositionen (Adverb + Präpositionalphrase). In dieser Konstruktion drückt das Adverb

<sup>41</sup> Die oben genannten Direktionalen erschöpfen natürlich nicht alle Ausdrucksmöglichkeiten der Lokalisierung relativ zu einem Wegabschnitt im Griechischen; aber es sind die wichtigsten und für die vorliegende Studie von besonderem Belang.

die unterschiedlichen topologischen (vgl. §2.1.3) und dimensional verankerten Regionen (vgl. §2.1.4) aus. In dem ersten Beispiel (a)

- (3.24) a. O Giannis íne **mésa sto** spíti  
 ‘O Giannis ist in dem Haus’

beschreibt das Adverb ‘mésa’ den Innenraum des Relatums. Beide, Adverb und Präposition, beziehen sich dabei auf dasselbe Relatum (*spíti*), welches als nominales Komplement der Präposition erscheint. Die Weglassung des Adverbs ist hier zwar möglich (‘O Giannis íne **sto** spíti’), dann muss die Raumregion inferiert werden. Das heißt, dass die hier aufgeführte Person, Giannis, ohne Angabe der genauen Region sich in dem Haus (wie in Bsp. (3.24a), außerhalb des Hauses (vgl. (3.24b)) oder neben dem Haus (vgl. (3.24c)) befinden könnte. Folgende Beispielsätze sollen nochmal dies illustrieren:

- b. O Giannis íne **ékso apó to** spíti  
 ‘O Giannis ist außerhalb des Hauses’
- c. O Giannis íne **dípla sto** spíti  
 ‘O Giannis ist neben dem Haus’

Tab. 3.3 gibt einen Überblick über die neugriechischen lokalen Adverbien und das Vorkommen von *se* oder *apó* in diesen Konstruktionen.

**Tab. 3.3: Distribution der neugriechischen Präpositionen *se* und *apó* in komplexen Adpositionen zur Kodierung statischer Relationen**

Adverb	(Deutsche Übersetz.)	[(+) <i>se</i> + N]	[(+) <i>apó</i> + N]
<b>Mésa</b>	(innerhalb, innen)	√	√
<b>(E)páno</b>	(oben; auf, hinauf; über)	√	√
<b>Èkso</b>	(draußen, außerhalb)	√	√
<b>Kodá</b>	(in der Nähe von)	√	√
<b>Makriá</b>	(fern von)	–	√
<b>Jíro</b>	(um)	√	√
<b>Anámesa</b>	(zwischen)	√	√
<b>Δípla</b>	(nebenan)	√	√
<b>Plái</b>	(seitlich, neben an)	√	–
<b>Brostá</b>	(vorne)	√	√
<b>Píso</b>	(hinten)	√	√
<b>Káto</b>	(unten)	√	√
<b>Aristerá/Δeksiá</b>	(links/rechts)	–	√



Aus der Kombination eines der oben aufgelisteten Adverbien und der Präposition *se / apó* entstehen die neugriechischen komplexen Adpositionen, die zum Ausdruck lokaler Verhältnisse verwendet werden. Dabei können alle lokalen Adverbien, die mit diesen Präpositionen für die Bildung komplexer Adpositionen kombiniert werden, auch alleine vorkommen. Insofern sind sie keine Präpositionen. Insgesamt lassen sich folgende Beobachtungen bezüglich dieser Konstruktionen machen.

- (1) Das Adverb ist bei allen komplexen Adpositionen mit *se* weglassbar (Bsp. (3.24a)). In diesem Fall handelt es sich um grammatisch wohlgeformte Ausdrücke. Dennoch sind sie unspezifisch bezüglich der Raumregion. Die komplexen Adpositionen mit *se* kommen nur in statischen und allativen Relationen vor (Skopeteas, 2003: 124).
- (2) Das Adverb ist bei den komplexen Adpositionen mit *apó* in der Regel nicht weglassbar. Dies gilt in erster Linie für statische Relationen. Aus seiner Weglassung bei diesen Relationen ergeben sich nicht – wohlgeformte Äußerungen. Das Adverb mit *apó* kann nur bei der Kodierung perlativer und ablativer Relationen weggelassen werden, insofern die PP mit Verben, die über ablativ bzw. perlativ Eigenschaften verfügen, kombiniert wird (s. Bsp. 3.23b). In statischen Relationen kommt diese Präposition allerdings nur innerhalb von komplexen Adpositionen vor.
- (3) Die komplexen Adpositionen mit *apó* können durch Entfernungsangaben modifiziert werden (Fries, 1988: 135), wie in *éna métro páno apó to trapézi* (ein Meter oben von dem Tisch) `ein Meter über dem Tisch`. Die komplexen Adpositionen mit *se* können nicht mit Entfernungsangaben kombiniert werden.
- (4) Abgesehen von dem bisher Gesagten lassen einige der oben erwähnten Adverbien bei ihrer Zusammensetzung mit *se* eine appositive Lesart zu. In diesem Fall wird die PP (*se + NP*) nicht von dem Adverb selegiert, sondern stehen Adverb und Präpositionalkonstruktion in Apposition zueinander. Hierbei sind die durch die einzelnen Formen kodierten Verhältnisse nicht auf dasselbe Relatum bezogen. Zur Deutung dieser lokalen Konstruktionen werden pragmatische Inferenzen herangezogen (u.a. Holton et al., 2002). Man begegnet diesem Typ von Konstruktion bei den folgenden Adverbien, die typischerweise mit *apó* kombiniert werden, z.B. in *stékun ékso ston kípo* `stehen draußen im Garten` (vgl. *ékso apó ton kípo*) oder *ta rúcha ine káto sto ypójio* `die Kleider sind unten im Keller` (vgl. *káto apó to ypójio*). Oft werden diese Konstruktionen durch eine kleine Pause zwischen Adverb und Präposition markiert (Holton et al., 2002: 356).

Aus semantischer Sicht wird dem Vorkommen von *se* oder *apó* innerhalb von komplexen Adpositionen nur *teilweise* kompositionellen Eigenschaften zugesprochen. So wird die Opposition zwischen den beiden Präpositionen bei manchen Adverbien wie *páno* (u.a. 'oben') für die Kodierung unterschiedlicher Raumregionen verwendet, nämlich *páno se* 'auf' vs. *páno apó* 'über'<sup>42</sup> (u.a. Klairis & Mpampiniotis, 2005; Bortone, 2010). In allen anderen Fällen, wie bei den Konstruktionen mit den Adverbien *δίπλα* ('neben') oder *brostá* ('oben') handelt es sich der einschlägigen Literatur zufolge um *freie* Variation, d.h. *se* und *apó* ist in allen Vorkommen dieser komplexen Adpositionen vertauschbar (siehe z.B. Skopeteas, 2003). Bei diesen Adverbien entsteht also – nach dem aktuellen Stand der Forschung – keine Opposition zwischen der Konstruktion mit *se* und der Konstruktion mit *apó* für die Kodierung statischer Verhältnisse. Auch wenn lokale Konstruktionen mit komplexen PPs bisher in der Literatur nicht ausreichend Beachtung gefunden haben, stellen diachronische Sprachbetrachtungen des griechischen Lokalsystems dennoch eine Korrelation zwischen dem Genitivkasus, welchen die *altgriechischen* Adverbien regiert haben, und die (komplexen) Konstruktionen mit *se / apó*, die durch unterschiedliche diachrone Prozesse die Polyfunktionalität<sup>43</sup> des Genitivs in seiner ablativen (vgl. *apó*) und statischer (vgl. *se*) Funktion im Neugriechischen ablösten (s. Theophanopoulou-Kontou, 1992, 1997, 2000). Indes geht mit dem Verfall des Kasussystems des Altgriechischen und die Reduzierung auf zwei Hauptpräpositionen (*se/apó*), welche mit lokalen Adverbien kombiniert werden, die Bildung komplexer Adpositionen einher. Letztere bestehen aus 'ADV + PRÄ (*se / apó*) + N' und können – wie bereits gezeigt worden ist – auf zweierlei Weise realisiert werden: i) [(ADV)+PP] und ii) [ADV+PP], wobei ADV die spezifische Region kodiert und die ggf. weggelassen werden kann (vgl. Bsp. 24). Diese komplexen Konstruktionen des Griechischen sind sicherlich von besonderem Interesse, da sie zeigen könnten, wie bestimmte Eigenschaften der Sprachsysteme im Alt- und Neugriechischen miteinander verbunden sind.

---

<sup>42</sup> Es sei an dieser Stelle angemerkt, dass die in Anführungszeichen vorgeschlagenen Übersetzungstermini, die der einschlägigen Literatur entnommen sind, meist auf den Sprechurteilen der Autoren beruhen. Bisher gab es kaum empirische Analysen zur Bedeutung von Lokalisierungsausdrücken im Neugriechischen und eben eine solche Analyse soll in dieser Arbeit durchgeführt werden.

<sup>43</sup> Bereits an früherer Stelle dieses Abschnittes habe ich die lokalen Funktionen der altgriechischen Kasus angesprochen, die durch den diachronen Prozess des Synkretismus zu einer Polyfunktionalität der einzelnen syntaktischen Kasus führten. Im Neugriechischen werden nach Theophanopoulou-Kontou (2000) die einzelnen lokalen Funktionen durch analytische Formen (i.e. PPs) morphologisch realisiert, die die lokalen Funktionen der Kasus voll erfüllen.

## Kapitel 4: Zielsetzung und Fragestellungen

Die vorangegangenen Kapitel spiegeln die theoretischen Erkenntnisse wider, die im Kontext der Raumreferenz im Hinblick auf die Beschreibung von Lokalisationen diskutiert werden. In diesem Abschnitt sollen die Schwerpunkte der einschlägigen raumlinguistischen Arbeiten herauskristallisiert werden, die in erster Linie auf die im zweiten und dritten Kapitel dargestellten theoretischen Ansätze rekurrieren.

Es müsste zunächst deutlich geworden sein, dass die Umsetzung von Raumkonzepten in Sprache innerhalb der Linguistik große Beachtung gefunden hat. Entsprechend umfangreich ist die Literatur über Lokalisierungsausdrücke und ihre sprachlichen und kognitiven Eigenschaften. Hierzu finden sich im Augenblick einschlägige Untersuchungen zu einer Vielzahl verschiedener Sprachen, von denen in den vorigen Kapiteln nur ein Bruchteil aufgeführt werden konnte. Exemplarisch sind hier zu nennen: die semantischen Untersuchungen zu Lokalisierungsausdrücken des Deutschen (z.B. Moilanen, 1979; Saile, 1984; Herweg, 1988, 1989), die Analysen von Herskovits (1982, 1985, 1986) und Tyler und Evans (2003) für das Englische, von Vandeloise (1986, 1991) für das Französische sowie von Cuyckens (1993) für das Niederländische. Im Wesentlichen konzentrieren sich die genannten Arbeiten auf die lexikalisch- semantische Analyse lokaler Präpositionen die, vermutlich aufgrund ihres eindeutigen relationalen und zugleich raumreferentiellen Charakters (vgl. Herweg, 1988), weitgehend als *Kern* des gesamten raumbezogenen Ausdrucksinventars betrachtet wurden. Semantisch werden lokale Präpositionen als Lokalisierungsrelationen zwischen den Orten, die Objekte im Raum einnehmen, analysiert. Dabei leisten sie die Zuordnung einer Region zu dem Ort des Referenzobjekt (i.e. das Relatum), in welcher der Ort des zu lokalisierenden Objektes (i.e. das Thema) überführt wird (Kap.2). Auch wenn achsenbezogene Ausdrücke (wie im Dt. *vor*, *hinter*, *über*, *unter* etc.) genauso den Kern des Lokalinventars bilden, standen im Fokus der gesichteten Literatur in erster Linie topologische Präpositionen, die unter Bezugnahme auf räumliche Eigenschaften des Relatum-Objektes wie Begrenzung oder Inneres/Äußeres, den Ort des Themas in einer für die jeweilige Präposition spezifischen Region lokalisieren. Eine wesentliche Rolle für die Anwendbarkeit topologischer Präpositionen spielen hierbei die

Gestaltigenschaften des Relatums, während das Thema in der Regel als nicht weiter strukturiert Ort konzeptualisiert wird (Kap.2).

Kapitel 3 widmete sich der Variation in Inventar und Gebrauch von raumbezeichnenden Mitteln im übereinzelsprachlichen Vergleich (z.B. Bowerman & Choi, 2001). Zudem zeigte sich, dass es Sprachen gibt, welche sich insofern von den oben erwähnten Einzelsprachen abheben, als sie dem Verb eine besondere Rolle zukommen lassen. Dort wird die auszudrückende Rauminformation in erster Linie im Verb kodiert und nicht in Adpositionen. Die Informationen, die darin ausgedrückt werden, betreffen, anders als Präpositionen, die zu lokalisierende Entität (i.e. das Thema). Somit unterscheiden sich diese Sprachen – mitbedingt durch ihre verschiedenen Kodierungsstrategien, welche schon in Kapitel 3 kurz angerissen wurden – auch darin, welche Art räumlicher Information durch die gegebenen Mittel ausgedrückt wird. Es findet sich eine Reihe von Studien über Sprachen, in denen die Verben bei der Beschreibung von statischen Lokalisationen eine Rolle spielen (Brown, 1994; Kopecka, 2004; Grinevald, 2006; Lemmens, 2002, 2005; Lemmens & Perrez, 2010).

Ausgehend von diesen Arbeiten, die zum Teil sehr unterschiedliche Herangehensweisen verfolgen, beschäftigt sich die vorliegende Arbeit im Kern mit allen Ausdrucksmitteln (Achsenbezogene sind davon ausgenommen) und deren Interaktion, die zum Ausdruck von Raumrelationen beitragen. Dementsprechend liegt der Fokus der hier durchgeführten Untersuchung zum Griechischen neben den lokalen Präpositionen, mittels derer eine spezifische Lokalisierungsrelation indiziert wird, insbesondere auf dem verbalen Prädikat und dessen Beziehung zu den anderen Elementen im Satz. Im Einzelnen versucht die Untersuchung die folgenden Fragen zu klären:

- Welche sprachlichen Mittel werden zum Ausdruck räumlicher Relationen im Deutschen und Griechischen verwendet?
- Wie ist die auszudrückende Rauminformation über die verschiedenen sprachlichen Elemente verteilt?
- Inwieweit unterscheidet sich die sprachliche Enkodierung statischer Lokalisationen zwischen den beiden Sprachen und welche sind die dominanten Kodierungsmuster?
- Inwieweit werden die im Deutschen (Satellite-framed) und Griechischen (Verb-framed) unterschiedlichen Lexikalisierungsmuster von Bewegungsereignissen in der Analyse der lokalen Konstruktionen reflektiert?

Die vorliegende Untersuchung zielt in erster Linie auf die Erfassung der Kodierungsstrategien und der typologischen Variabilität zwischen den hier zu behandelnden Sprachen. Da Lokalisierungen als das Resultat der Übertragung konzeptueller Strukturen in sprachliche Form betrachtet werden (s. hierzu Kap.1), werden außerdem im Rahmen der Analyse der Ausdrucksmittel für die Raumreferenz folgende Leitfragen intensiv diskutiert:

- Welche Konzepte werden von den Sprechern gewählt, um die räumliche Relation zwischen Thema & Relatum auszudrücken?
- Woher sind die Raumkonzepte, die zur Beschreibung statischer Lokalisationen eingesetzt werden, abgeleitet?
- Funktionieren sprachliche Mittel und ihre räumliche Bedeutung wie 'Filter', die einige Komponenten der Lokalisationsäußerung (Thema vs. Relatum) salienter machen als andere? Welche Rolle spielen dementsprechend die Eigenschaften der beteiligten Entitäten bei der Konzeptualisierung von Raum im Hinblick auf den Ausdruck statischer Lokalisationen?

Da das Hauptanliegen der vorliegenden Untersuchung ist, feinkörnige Beobachtungen zu Kontrasten zwischen den hier behandelten Sprachen zu machen, wurden die semantischen Einträge in den diversen Wörterbüchern sowie in grammatischen Beschreibungen für die hier gesetzten Ziele als wenig ertragreich erachtet. Auch eine korpusbasierte Untersuchung, die ebenso kaum Raum für differenzierte Aussagen zu den feinkörnigen Unterschieden in der Bedeutung und Gebrauch des lokalen Inventars zulässt, scheidet an dieser Stelle aus. Stattdessen wird eine experimentell angelegte Studie gewählt, die der empirischen Gewinnung des sprachlichen Datenmaterials dient. Die vorliegende Studie beruht auf der strukturierten Elizitation von Produktionsdaten, die mithilfe eines standardisierten Elizitationsmaterials erhoben wurden. Als solches wurde ein standardisiertes Set von Bildern verwendet, welches als *etic grid* der Elizitation von topologischen Raumrelationen anhand verschiedenartiger räumlicher Konfigurationen dient (Näheres dazu im nächsten Kapitel). Dadurch war es möglich, vergleichbare Daten zu erhalten, die einerseits Einblicke in präferente Beschreibungsstrategien und/oder in die Spanne der möglichen Alternativen, andererseits Rückschlüsse auf die Anwendungsbedingungen der Raumausdrücke und deren inhärente Hierarchie erlauben. Das Erkenntnisinteresse der vorliegenden Studie geht dahin, durch die Gegenüberstellung des raumreferentiellen Repertoires beider Sprachen neben Gemeinsamkeiten,

sprachspezifische Unterschiede in der Bedeutungsorganisation durch raumreferentielle Ausdrücke aufzuzeigen. Zu diesem Zweck sollen neben den Kodierungsmustern auch die räumlichen Konzepte, welche mit den einzelnen Raumausdrücken und Konstruktionen verknüpft sind, aufgearbeitet und im Hinblick auf ihre sprachstrukturelle Bedingtheit geprüft werden.

## **TEIL II**

# **EXPERIMENTELLER TEIL**

---





## **Kapitel 5: Methodologie und Daten**

### **5.1 Die Datengewinnung und -erhebung**

#### **5.1.1 Die Pilotstudie**

Von besonderer Bedeutung für die Auswahl eines geeigneten Instrumentariums war, wie aus dem Vorangehenden hervorgeht, die Erhebung eines repräsentativen Datensatzes, in dem die für die zu untersuchende (Raum-) Domäne relevanten Sprachstrukturen erfasst werden (s. voriges Kapitel). Mit der bereits mehrfach erprobten Bildersammlung zu topologischen Raumrelationen, die am Max Planck Institut für Psycholinguistik in Nijmegen entwickelt wurde, lag ein solches Instrument vor, das eine vergleichbare Basis für die Erhebung und Auswertung der lokalen Konstruktionen in den betreffenden Sprachen erlaubt. Hierzu liegen mittlerweile – unter Verwendung desselben standardisierten Stimulusmaterials – vergleichbare Untersuchungen zu einer Vielzahl verschiedener Sprachen vor (Levinson, 2006). Insofern bot dieses Verfahren wichtige theoretische Anknüpfungspunkte für die gegenwärtige Diskussion um den kontrastiven Vergleich zwischen Sprachen unter formalem und funktionalem Aspekt im Bereich der Raumstrukturierung. Nichtsdestotrotz stellte sich die Frage, ob und inwieweit das hier vorgegebene Repräsentationsformat (Zeichnungen) am besten geeigneten war. Die Frage ging dahin, ob und inwieweit die graphisch dargestellten Konstellationen zu einer wahrnehmungs- und handlungsnahen bildhaften Repräsentation räumlicher Relationen korrespondieren und dieser strukturähnlich sind. Wie in Kapitel 2 gezeigt, charakterisieren Lokalisierungsausdrücke Wissenskomplexe über die Objekte und ihre Gestalt, ihre Funktion sowie die Erfahrungen, die mit diesen Gegenständen gemacht worden sind. Um der Frage nach der Strukturähnlichkeit zwischen der zum gewohnten Dreidimensionenraum korrespondierten Repräsentation und den repräsentierten Objektkonfigurationen nachzugehen, wurde in einer Pilotstudie das Repräsentationsformat der Stimuli geändert. Es wurden sechzig Fotografien von denselben Objektkonstellationen gemacht, die bei zehn Vpn in beiden Sprachen erprobt wurden. Da die Auswertung der Daten aus den beiden Erhebungen mit den verschiedenen Formaten keine nennenswerten Unterschiede zum Vorschein brachte, habe ich mich letztendlich – für die Gründe, die ich

bereits weiter oben genannt habe – für das erstere Format entschieden. Dieses wird im Einzelnen im Folgenden dargestellt.

### 5.1.2 Der eingesetzte Stimulus

Als Versuchsmaterial zur Erhebung der Daten zum Raumausdruck diente schließlich die, am Max Planck Institut für Psycholinguistik in Nijmegen entwickelte Bilderserie (Bowerman & Pederson, 1992), bekannt als *Topological Relations Picture Series* (Abk. *TRPS*). Hierbei handelt es sich um insgesamt 71 Linienzeichnungen, welche verschiedene Arten statischer Beziehungen (Inklusion, Proximität, vertikale/horizontale Unterstützung etc.) zwischen unterschiedlichen Objekttypen repräsentieren (siehe Appendix). Obwohl das betreffende Stimulusmaterial zunächst in erster Linie der Untersuchung der ganzen funktionalen Bandbreite der englischen lokalen Adpositionen *in* und *on* diente (Levinson, 2006), ermöglicht dennoch durch die große Variation unterschiedlicher räumlicher Konstellationen die Gegenüberstellung von sprachunabhängigen und –spezifischen Kategorien als Gegenstand empirischer Untersuchung. Darin begründet liegt die große Reichweite dieser Stimuli, welche vermehrt Anwendung in der Linguistik und Psycholinguistik gefunden haben (u. a. Hickmann & Hendriks, 2006; Levinson, 2006). Die folgende gezeigte Auswahl an Testitern veranschaulicht exemplarisch in graphischer Form die stufenweise Ausdehnung des Geltungsbereichs der topologischen Teilräume (entnommen aus Levinson & Meira, 2003)

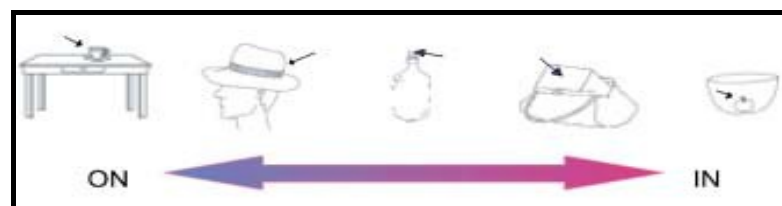


Abb. 5.1: Beispielitern aus dem standardisierten Stimulusmaterial (TRPS)

Wie aus dem obigen Schema ersichtlich, werden auf jeder den Versuchspersonen vorgelegten Zeichnung<sup>44</sup> zwei Objekte dargestellt, die sich in eine bestimmte räumliche Anordnung zueinander befinden. Grundlage für die Elizitation einer jeden Lokalisation ist der Aufbau einer Raumrelation zwischen dem mit einem Pfeil (oder farblich) markierten Entität, der als Thema der gegebenen Lokalisierung fungiert, und der weiteren Entität, dem so genannten Relatum. Bei den verwendeten Testitern handelt es sich entweder um

<sup>44</sup> Die gesamte Bilderserie zu den topologischen Raumrelationen findet sich im Anhang. Eine vollständige Darstellung des Experimentes samt Instruktionen findet man bei Bowerman und Pederson (1992).


belebte Entitäten oder vertraute Objekte, welche sich in ihren räumlichen Eigenschaften und/oder ihrer räumlichen Anordnung differieren (Nähere Angaben zu den Entitäten folgen im Abschnitt 5.2).

### 5.1.3 Prozedere

Die Datenerhebung erfolgte gemäß den Anweisungen der Autoren (Bowerman & Pederson, 1992) für jeden Einzelversuch auf die gleiche Weise: die Untersuchungsteilnehmer bekamen alle 71 Bilder nacheinander und in einer konstanten Reihenfolge auf dem Monitor eines Computers angezeigt. Ihre Aufgabe bestand darin, die Position des markierten Gegenstandes in Bezug auf die weitere Entität zu benennen. Die Frage, welche gestellt wurde und welche folgt, ist direkt, und evoziert Konstruktionen (*basic locative constructions*), die der Lokalisierung von Entitäten im Raum dienen, wobei die als Thema zu geltende Entität schon in der Frage vorausgesetzt wird: Dt.: ‘Wo ist x [das Thema]?’ Die auf diese Weise elizitierten Äußerungen sind erwartungsgemäß in der Regel semantisch definierbare Konstruktionen – i. e. mit einer festgelegten Repräsentationsform –, in welchen die erfragte Entität als Subjekt und das Relatum in einer Präpositionalphrase (vgl. Max-Planck-Institut, 1999) erscheint. Die Äußerungen der Vpn wurden mit einem digitalen Sprachrecorder aufgezeichnet und später orthographisch transkribiert.

Die Antworten, die sich aus der Datenerhebung ergaben, waren also des Typs ‘Der Apfel ist/befindet sich in der Schüssel’ (s. Appendix, TopRel 2) mit dem Thema (‘Apfel’) in der Subjektrolle und dem Relatum (‘Schüssel’) innerhalb der Präpositionalphrase. Die nachstehende Tabelle (Tab. 5.1) führt ein weiteres Beispiel für die Kodierung einer lokalen Situation durch verschiedene Verb- und Konstruktionstypen im Deutschen und Griechischen auf:

Tab. 5.1: Beispiel für Kodierungstypen statischer Lokalisationen

<i>Wo ist die Leiter?</i>	Antworten aus der Datenbasis	
	Deutsch:	a. Die Leiter <i>ist/lehnt/steht an</i> der Wand.
	Griechisch:	a. I skála <i>ine/akoubáei s-ton</i> tíxo. ‘Die Leiter berührt die Wand’.
		b. I skála <i>ine akoumbisméni s-ton</i> tíxo ‘Die Leiter ist an die Wand gelehnt’.

Dabei beschränkt sich die Arbeit nicht ausschließlich auf den Bereich der Adpositionen oder der Prädikation, sondern wurden beide Bereiche aus dem Datenmaterial extrahiert und

in die weitere Analyse berücksichtigt (relevante Mittel in kursiv gesetzt). Bei Mehrfachantworten wurde nur die erste Antwort berücksichtigt. Da die hier gewählte Methode der Datenerhebung der Erfassung der topologischen Relationen dient, sind die projektiven Relationen aus der Analyse ausgeschlossen. Projektive Konzepte gehören einer anderen Subdomäne des Raumausdrucks an, die sich auf die Koordinaten des dreidimensionalen Raums beziehen und einen Referenzrahmen benötigen (siehe dazu Kap.2.1.4; eine Übersicht der einzelnen Subdomänen von Raum findet sich in Levinson, 2006).

### 5.1.4 Die Stichprobe

Als Grundlage für die nachstehende Analyse dienen die Daten von jeweils zwanzig Deutsch- und Griechischmuttersprachlern, die zum Zeitpunkt der Datenerhebung zwischen 20 und 37 Jahre alt waren. Alle Versuchspersonen (fortan Vpn), welche an der Untersuchung teilgenommen haben, weisen ihren Angaben zufolge einen vergleichbaren soziokulturellen Hintergrund auf. Beide Sprechergruppen wurden außerdem nach Geschlecht parallelisiert; folglich war das Geschlechterverhältnis innerhalb jeder Sprechergruppe jeweils mit zehn Frauen und zehn Männern ausgewogen. Die Erhebung der Personendaten hat im Anschluss an das Sprachproduktionsexperiment stattgefunden. Die Teilnahme erfolgte freiwillig und wurde nicht honoriert. Die folgende Tabelle (Tab. 5.2) liefert abschließend einen Überblick über die wichtigsten Stichprobenmerkmale.

Tab. 5.2: Die Probanden

Sprechergruppe	Geschlecht	Ausbildung	Berufliche Stellung	Alter
1. Deutsch (N=20)	10 W/10 M	Hochschulabschluss	Beamten, Promovenden verschiedener Richtungen	25 – 37 J.
2. Griechisch (N=20)	10 W/10 M	Hochschulabschluss	Beamten, Freiberufler	25 – 37 J.

(W: weiblich, M: männlich)

## 5.2 Datenaufbereitung und -kodierung

### 5.2.1 Klassifikation des Stimulusmaterials in Situationstypen

Es wäre an dieser Stelle denkbar, von den einzelnen semantischen Komponenten und ihre Strukturierung (siehe hierzu Kap. 2), die ein Lokalisierungsverhältnis charakterisieren, auszugehen, und die Opposition der zu untersuchenden Mittel und Konstruktionen für ihre Kodierung darzustellen. Immerhin deckt der hier gewählte Stimulus (TPRS) solche

Konstellationen ab, die zur Kodierung der Innenregion (im Englischen mittels der Präposition 'in') und des Randes ('on') verwendet werden (§5.1.2). Die umfassende Behandlung von Raumkonstruktionen bedarf dennoch einer viel feineren Analyse der systemeigenen Prinzipien der Objektkategorisierung und Organisation des zugrunde gelegten Raumes. Daher erscheint an dieser Stelle sinnvoll, die Ausdrücke, die von den Sprechern für eine bestimmte Relation gewählt werden, und ihre Semantik als Basis für die Beschreibung der semantischen Komponenten einer lokalen Konfiguration zu nehmen, welche mittels eines Ausdrucks jeweils profiliert werden.

Die nachstehende Klassifikation des Stimulusmaterials (i. e. der Einzelkonstellationen) in lokale Situationstypen basiert auf einer differenzierten Unterscheidung der räumlichen Aspekte, welche als relevant für den sprachübergreifenden Vergleich im Rahmen der vorliegenden Studie erachtet wurden. Hierzu wurden zusätzlich zu dem Bezug auf Struktureigenschaften des Referenzbereiches (Gliederung in topologische Regionen) die konkreten räumlichen Verhältnisse zwischen den Partizipanten einer lokalen Situation berücksichtigt und analysiert. Zunächst ergeben sich im Überblick für jede zu untersuchende topologische Raumrelation folgende Situationstypen:

Tab. 5.3: Klassifikation des Stimulus-Sets im Überblick; Einteilung in topologische Teilräume und Situationstypen

<b>A. Zuordnung zum Innenraum</b>	<b>Thema:</b>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. total umschlossen (vollständiges Enthaltensein)</li> <li>2. partiell umschlossen (teilweise Enthaltensein)</li> <li>3. Bestandteil der Oberfläche (Teil – von – Verhältnis)</li> </ol>
<b>B. Zuordnung zum Rand</b>	I. Zuordnung zur <i>horizontalen</i> Fläche oder Kante	<b>Thema:</b> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. aufliegend</li> <li>2. befestigt / zusammengewachsen</li> <li>3. anhaftend</li> </ol>
	II. Zuordnung zur <i>vertikalen</i> Fläche oder Kante	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. in direktem Kontakt mit seitlicher Fläche</li> <li>2. befestigt</li> <li>3. anhaftend</li> <li>4. Bestandteil der Oberfläche (Teil – von – Verhältnis)</li> </ol>
<b>C. Zuweisung einer über das Thema samt dem Relatum definierten Konstellation</b>		<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Fläche partiell von Thema umgeben</li> </ol>

Bei der hier vorgenommenen Klassifizierung sind die gegebenen Lokalisationskonstellationen in drei übersichtliche Gruppen eingeteilt, welche der topologischen Raumstrukturierung im Wesentlichen entsprechen.




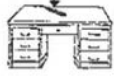








- In der ersten Gruppe (A) sind Lokationen des Themas zusammengefasst, die sich in der **Innenregion** des Referenzobjektes befinden. Dazu gehören unterschiedliche Lagen des Themas (relativ zum Relatum), welches entweder vollständig (A1) oder partiell (A2) von den materiellen Begrenzungen des Relatums umgeben ist. Letzte Kategorie (A3) fasst solche Konstellationen zusammen, in welchen das Thema zum materiellen Teil des Referenzobjektes gehört (wie bei einem Riss *in* einer Tasse).
- Die zweite Gruppe (B) umfasst statische Lokalisierungen, in welchen das Thema in Bezug auf die materiellen Begrenzungen des Referenzobjektes (**Rand**) verortet ist, welche im gewissen Sinne den *'Außenmantel'* des Relatums konstituieren. In Abhängigkeit von der Objektgestalt kann der Rand zweidimensional als Fläche oder eindimensional als Kante mit einer horizontalen (BI) oder vertikalen (BII) Erstreckung repräsentiert werden. Weitere hier getroffene Differenzierungen

betreffen unterschiedliche Lokationen des Themas, welche spezifische Arten der Stellung / Anordnung der zu situierenden Entität relativ zum jeweils unterschiedlich ausgedehnten Rand eines Relatums darstellen (vgl. BI:1-3 & BII:1-4).

- Bei der letzten Gruppe (C) kreist das Thema in den zugehörigen Konstellationen die Außenfläche des Relatums ein, wie im Falle eines Rings (*t*) oder eines Gürtels (*t*), welcher an dem Finger (*r*) bzw. um die Hüfte (*r*) getragen ist. Das Besondere an diesen Konstellationen liegt dabei in der engen funktionalen Beziehung der beteiligten Entitäten zueinander, wodurch eine besondere Art der Lokalisationsrelation entsteht.

Die nachstehende Tabelle (Tab. 5.4) stellt eine Übersicht über die Situationstypen, in welche die vorgegebene Bildersammlung eingeteilt wurde, sowie Beispielitems für jeden klassifizierten Konstellationstyp.

Tab. 5.4: Klassifikation des Stimulus-Sets mit Beispielitems

Topologische Teilraumzuordnung	Situationstypen	Beispiel-Konfigurationen	
<b>A. Zuordnung zum Innenraum</b>	<p><b>(Thema erscheint als:)</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. vollständig umschlossen (vollständiges Enthaltensein)</li> <li>2. partiell umschlossen (teilweise Enthaltensein)</li> <li>3. Bestandteil der Oberfläche (Teil – von – Verhältnis)</li> </ol>	<p><b>A1.</b></p>  [TopRel <sup>45</sup> 2]	<p><b>A2.</b></p>  [TopRel 14]
<b>B. Zuordnung zum Rand</b>	<p><b>(Thema erscheint als:)</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. aufliegend</li> <li>2. befestigt oder zusammengewachsen</li> <li>3. anhaftend</li> </ol>	<p><b>A3.</b></p>  [TopRel 26]	
		<p><b>BI/1.</b></p>  [TopRel 1]	<p><b>BI/2.</b></p>  [TopRel 63]
		<p><b>BI/2</b></p>  [TopRel 27]	<p><b>BI/3.</b></p>  [TopRel 3]
		<p><b>BII/1.</b></p>  [TopRel 58]	<p><b>BII/2.</b></p>  [TopRel 44]
	<p><b>BII/3.</b></p>  [TopRel 68]	<p><b>BII/4.</b></p>  [TopRel 28]	
<b>C. Zuweisung einer über das Thema samt dem Relatum definierten Konstellation</b>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Fläche partiell von Thema umgeben</li> </ol>	<p><b>C1.</b></p>  [TopRel 10]	

<sup>45</sup> TopRel: Topologische Relation



Innerhalb der hier differenzierten Situationstypen gibt es eine Reihe zusammengehöriger Konstellationen, welche unterschiedlich typische Lokalisationen zwischen der zu situierenden Entitäten und dem Referenzobjekt darstellen. Die Entscheidung für den Grad der Typikalität, welcher die Vertreter einer Kategorie einordnet, scheint dabei eng verbunden mit den Gestalteeigenschaften der beteiligten Entitäten (vgl. Becker, 1994). Je weniger markant die für die Zuordnung zu einem Teilraum konstitutiven (räumlichen) Eigenschaften eines Objektes sind, desto größer ist die Wahrscheinlichkeit einer unterschiedlichen Teilraum-Zuweisung zwischen den Sprachen. Bei der nun folgenden Darstellung der einzelnen lokalen Verhältnisse werden die einem Situationstyp zugehörigen Konstellationen nach ihren relevanten Merkmalsausprägungen nochmals differenziert dargestellt.

Tab. 5.5: Klassifikation des Stimulusmaterials aus dem MPI-Bilderbuch ; Zuordnung der einzelnen Konstellationen zu topologischen Teilräumen

Zuordnung zum Innenraum

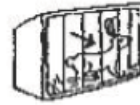
Situationstyp 1:



B.2



B.32



B.54



B.71



B.67

**Totale Umschließung**

(vollständiges Enthaltensein)

*Thema (t):* Das Thema (mit einem Pfeil markiert) steht in kanonischer Relation zu *r* (außer in B.67); *t* ist entweder ganz (wie in B.2/B.32/B.54) oder nahezu (B.71/B.67) in *r* eingeschlossen.

*Relatum (r):* Körperhafte Objekte mit innerem Hohlraum, der unterschiedlich deutlich (vgl. B.2 - B.71 mit B.67) ausgeprägt ist. In B.67 ist die Tiefe des Hohlräume am wenigsten markant.



B.14



B.62



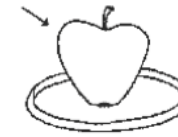
B.39



B.47



B.60



B.19



B.30

Situationstyp 2:

**Partielle Umschließung**

(teilweise Enthaltensein)

*Thema:* *t* beansprucht nur partiell den vorhandenen Innenraum von *r*, indem es daraus hervorschaut (B.14/B.62/B.39/B.47/B.60/B.19) oder herausgeführt wird (B.30). *t* liegt in dem von *r* umgebenen Raumteil (B.60/B.19).

*Relatum:* Entitäten mit unterschiedlich stark ausgeprägtem Innenraum (vgl. B.14/B.62/B.39/B.47/B.30). Weitere ausgewählte Relata stellen Entitäten dar, die das Thema minimal umschließen (B.60/B.19).

Fortsetzung der Tab. 5.5: Klassifikation des Stimulusmaterials

---

Zuordnung zum Innenraum

---

Situationstyp 3:

Teil – von – Verhältnis



B.18



B.26

*Thema (t):* *t* (das Loch/der Riss) ist Teil von *r* bzw. von dessen Oberfläche.

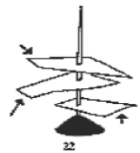
*Relatum (r):* *r* bildet ein körperhaftes Objekt

---

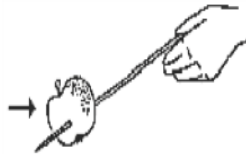
Partielle Inklusion mit Thema/Relatum - Alternation

---

R partiell umschlossen von T



B.22



B.70



B.15

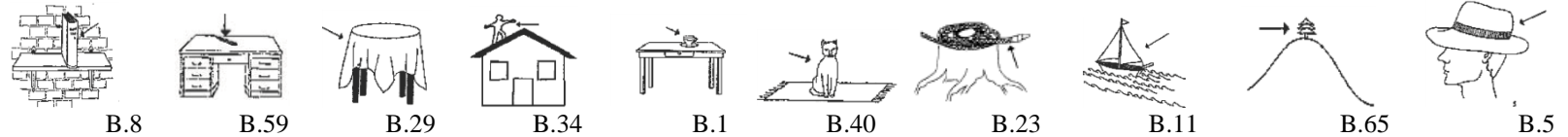
---

Zuordnung zum Rand

I. Zuordnung zur horizontal liegenden Fläche/Kante:

Situationstyp 1:

Aufliegendes  
Thema

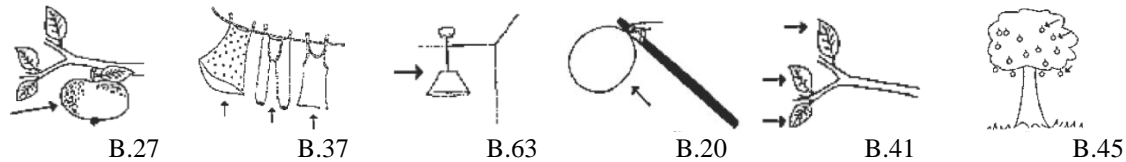


*Thema (t):* *t* befindet sich auf einer Oberfläche.

*Relatum (r):* Entitäten mit klar definierten, zum Teil unterschiedlich ausgeprägten salienten Flächen und Ausdehnungen (vgl. u.a. B.1 mit B.34 und B.65).

Situationstyp 2:

Befestigung

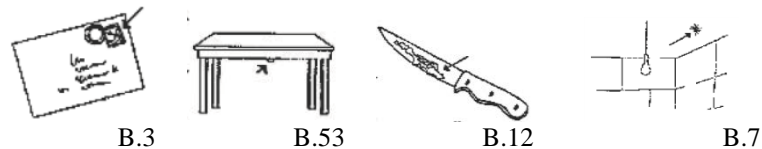


*Thema (t):* *t* ist an *r* befestigt und wird dadurch von diesem gestützt. Vertikale Anordnung von *t* & *r* (*t* liegt meist unterhalb von *r* B.27-B.20)

*Relatum (r):* (siehe ebenda)

Situationstyp 3:

Adhäsion



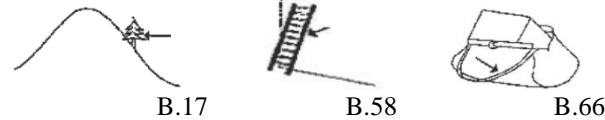
*Thema (t):* *t* klebt / haftet an *r*, wodurch deren Zusammenhalt erfolgt. In B.7 ist *t* selbsttragend.

*Relatum (r):* Entitäten mit unterschiedlich ausgeprägten Seitenflächen (Vorderseiten (B.3) oder Unterseiten (jeweils einer unteren (B.53) und oberen (B.7) Fläche)

Zuordnung zum Rand

II. Zuordnung zur vertikal liegenden Fläche/Kante

Situationstyp 1:

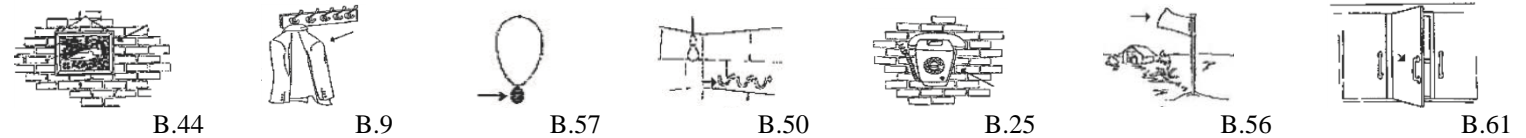


Direkter Kontakt mit seitlicher Fläche

*Thema (t):* *t* befindet sich in B.17 und B.66 auf dem seitlichen Rand von *r*. In B.58 steht *t* mit leichter Neigung gegen den stützenden Gegenstand (vgl. I.1). In B.66 ist *t* Teil von *r*.

*Relatum (r):* Entitäten mit vertikal sich erstreckenden Flächen (B.58) bzw. (lateralen) Seitenflächen (B.17).

Situationstyp 2:

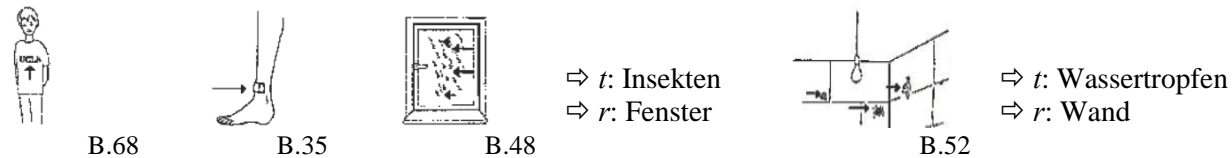


Befestigung

*Thema (t):* *t*, welches z. T. vertikal ausgerichtet ist (bis auf B.56) ist an *r* befestigt (vgl.I.2); dabei ist *t* in B.61 (der Türgriff) funktional und/oder strukturell ein Teil von *r*.

*Relatum (r):* (siehe ebenda)

Situationstyp 3:



Adhäsion, Oberflächenspannung

*Thema (t):* flächiges *t* haftet / klebt an *r*, wodurch deren Zusammenhalt erfolgt. In B.52 ist *t* selbststützend.

*Relatum (r):* (siehe ebenda)

---

Zuordnung zum Rand

---

II. Zuordnung zur vertikal liegenden Fläche/Kante

---

Situationstyp 4:

Teil – Ganzes – Beziehung



B.28

*Thema (t):* *t* ist Teil der Relatumfläche, es ist in sie integriert.

*Relatum (r):* *r* erscheint als flächenhafte Entität (ebenso wie *t*) mit salienter Vorderseite

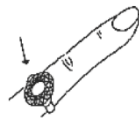
---

Zuweisung einer über das Thema samt dem Relatum definierten Konstellation

---

Situationstyp 1:

Fläche partiell von *t* umgeben



B.10



B.21



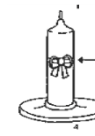
B.42



B.46



B.51



B.4



B.55

*Thema (t):* *t* kreist die Außenfläche von *r* ein. Als *t* fungieren Kleidung sowie Schmuck (B.10 - B.51) sowie Entitäten mit Erstreckung in der Länge (B.4/B.55). Typische Lage zwischen *t* & *r* (außer in B.4 und B.55).

*Relatum (r):* Überwiegend einzelne Körperteile (wie in B.10, B.21 usw.) sowie Entitäten ohne saliente Seite(n) (z.B. eine Kerze in B.4 oder ein Baumstumpf in B.55)

---

Es ist an dieser Stelle wichtig, sich vor Augen zu halten, dass die oben vorgenommene Klassifizierung auf einer bildhaften, quasi 'objektiven' Repräsentation der räumlichen Eigenschaften der gegebenen Objektkonstellationen basiert, welche den Versuchspersonen präsentiert wurden. An diesem Punkt können dennoch keine Aussagen darüber gemacht werden, wie die Sprecher der beiden hier untersuchten Sprachen, i. e. des Griechischen und Deutschen, die präsentierten Verhältnisse tatsächlich sprachlich kodieren. Es wäre also denkbar, dass die einzelnen räumlichen Verhältnisse anders (sprachlich) kategorisiert bzw. klassifiziert werden, als oben dargestellt.

### 5.2.2 Kodierung der Bedeutung

Jedes einzelne Gespräch mit den Probanden wurde orthographisch transkribiert und dabei in Äußerungseinheiten auf der Basis ihrer finiten Verben segmentiert. Dann wurden für jede Äußerung (d.h. je Item) die benannten sprachlichen *Formen*, i.e. das Verb (V) und alle weiteren Sprachmittel (AM), die von den Vpn verwendet wurden, kodiert. Letztere umfassen neben Raumpräpositionen, Verbalpräfixe (in beiden Sprachen) sowie Adverbien, sofern sie räumliche Information ausdrücken. Bei der Kodierung der einzelnen Formen wurde berücksichtigt, ob, und wenn ja, welche spezifische lokative Komponente darin ausgedrückt wird. Die ersten Kategorien, die daraus ergaben, bezogen sich zum einen auf Formen, die *keine* spezifische Angaben bezüglich der Entitäten (hiernach '**neutral**') lieferten und zum anderen solche, die Bezug auf räumliche Eigenschaften des Themas und/oder des Relatums und deren Anordnung im Raum nahmen (fortan '**spezifisch**'). Zu den neutralen Verben wurden beispielsweise das existentielle Kopulaverb 'sein' oder das Verb 'sich befinden', welche keine Angaben zu den räumlichen Entitäten liefern, gezählt. Zu den spezifischen Verben wurden u.a. die Verben 'stehen', 'sitzen', 'liegen' oder 'hängen' gerechnet. Ähnlich wurde es auch zwischen den restlichen Sprachmitteln differenziert, nämlich zwischen solchen, die zwar eine Lokalisierungsfunktion erfüllen, dennoch keine spezifische Zuordnung zu einer Region des Relatums erlauben (deshalb: *neutral*). Zu den spezifischen Adpositionen dagegen zählen zum Beispiel die regionkonstituierenden Präpositionen 'auf' oder 'in', die unter Bezugnahme auf räumliche Eigenschaften des *Relatum*-Objektes, wie hier Begrenzung und Inneres, den Ort des Themas in einer für die jeweilige Präposition spezifischen Region überführen (siehe Kap.2).

Da ein wesentliches Anliegen der vorliegenden Arbeit weiterhin darin besteht, zu beschreiben, welche *Art* räumlicher Information in den sprachlichen Ausrücken kodiert ist,

wurden die Verben mit einer *spezifischen* Bedeutung nochmals in weitere Kategorien auf der Basis einer semantischen Komponentenanalyse ihrer räumlichen Eigenschaften (Näheres dazu in Kap.6) unterteilt. Die im Folgenden präsentierten Verbtypen beruhen auf einer differenzierten Unterscheidung (a) zwischen den darin versprachlichten räumlichen Entitäten (Thema und/oder Relatum) sowie (b) Angaben hinsichtlich der spezifischen Art ihrer Stellung und/oder Anordnung im Raum. Es ergaben sich die folgenden Kodierungskategorien:

- **Spezifische Art der Stellung/Anordnung des *Themas* (T) im Raum:**
  - (i) **Positionsverben**, die eine spezifische Ausrichtung bzw. Position der zu lokalisierenden Entität (i.e. das Thema), wie die *aufrechte* (bspw. mittels des Verbs ´stehen`), *Liege-* (wie ´liegen`) oder *Sitzposition* (wie ´sitzen`), ausdrücken. Sie liefern keine Angaben hinsichtlich der Relatumeigenschaften.
  
- **Bezug auf räumliche Eigenschaften/Anordnung von *Thema* und *Relatum*:**
  - (ii) Verben, die eine spezifische Art der **Konfiguration** (bzw. Anordnung) der an der Lokalisation beteiligten Entitäten nahelegen, wie das Verb ´bedecken` oder ´abbilden`.
  - (iii) Verben, die eine spezifische Art der **Fixierung** des *Themas* am Referenzobjekt (i.e. das *Relatum*) ausdrücken. Diese kann durch Adhäsion (wie beim Verb ´kleben`) oder Befestigung (z.B. ´nageln`) erfolgen.
  - (iv) Verben, die eine relativ **allgemeine Fixierung** des *Themas* am *Relatum* ausdrücken, ohne dabei weitere Angaben zu der genauen Art der Fixierung zuzulassen, z.B. das deutsche Verb ´befestigen`.
  - (v) Verben, die eine Relation zwischen Entitäten und **Körper** ausdrücken, wie das Verb ´tragen`.

**Andere** Verben, die keine räumliche Information liefern, wie die Verben ´tropfen` oder ´prasseln`, wurden hier ebenfalls als neutral betrachtet. Verben, die die Art der Bewegung (wie ´krabbeln`) ausdrücken oder auf den Rahmen der Bewegung aufweisen (wie ´schwimmen`), werden ebenfalls als neutral betrachtet.

Folgende Tabelle (Tab. 5.6) liefert eine Übersicht über die wichtigsten Kategorien, die der Analyse zugrunde gelegt wurden. Darin enthalten sind die Verbtypen und die zugehörigen Beispiele aus dem Datenmaterial der deutschen und griechischen Probanden.



Tab. 5.6: Kodierung

Verben					
	Neutral	Art der Position von (T)	Lokative Verben (T/R)		
			Konfiguration	Fixierung	allg. Fixierung
Griech.	íne	káθete	íne stroméno	karfóno	stereóno
Deutsch	sein	sitzen	bedecken	nageln	befestigen
Raumpräpositionen					
	generelle LOK (keine Angaben zu den Objekten)		Spezifische LOK (Angaben zum Relatum)	Keine Lokative Komponente	
Griech.	To mílo íne <i>S-to</i> mpol (‘Der Apfel ist in der Schüssel’)		To mílo íne <i>MESA S-to</i> mpol	I petséta échi mía trípa	
Deutsch			Der Apfel ist IN der Schüssel	Das Tuch hat ein Loch	
Präfixe <sup>46</sup>					
	Spezifische LOK (Angaben zum Relatum)		Keine Lokative Komponente		
Griech.	O fráktis PERI-váli to spíti (‘Der Zaun umgibt das Haus’)				
Deutsch	Die Zettel sind auf einer Nadel AUF-gespießt		Die Figur ist auf dem Foto <i>ab</i> gebildet		

In Anbetracht dessen wurden die Antworten der Probanden jeweils einer der folgenden Kategorien zugeordnet, je nachdem, wie gleich unten aufgeführt wird,

- i) –V +AM: ‘Der Apfel ist in der Schüssel’. (s. Anhang, TopRel 2)
- ii) +V –AM: ‘Die Briefmarke ist geklebt’. (TopRel 3)
- iii) +V +AM: ‘Der Apfel liegt in der Schüssel’. (TopRel 2)
- iv) –V –AM: ‘Es gibt einen Fleck’. (TopRel 12)

sowie die Art der Information, die im Verb kodiert wird (s. weiter oben).

<sup>46</sup> Ihrer Definition zufolge stellen Präverben dem Verbstamm vorangestellte Konstituenten, die – für unsere Zwecke – eine konkrete (lokale) Bedeutung tragen. Je nach Sprache und/oder Präfix können diese Morpheme unterschiedlich produktiv verwendet werden, was wiederum Einfluss auf ihre Kodierung hat. Wird die lokale Verwendung des betreffenden Präverbs (wie bei ‘aufspießen’) als **semantisch transparent** (i.e. **in Einzelteile dekomponierbar**) angenommen, dann ist dieses separat vom Wortstamm zu kodieren. Andernfalls (i.e. wenn die semantische Transparenz der verbalen Komposita verringert wird, z.B. bei Verben, deren Gesamtbedeutung direkt von Präfix abhängig ist und somit nicht aus den einzelnen Teilen zu rekonstruieren ist) werden die verbalen Komposita nicht mehr als analysierbare, und somit als zwei separat zu kodierende Einheiten behandelt (z.B. bei ‘abbilden’).

### 5.3 Der Analyserahmen

Die Daten wurden in erster Linie einer qualitativen Analyse unterzogen, die einerseits der Beschreibung der Strukturierung bzw. der Kodierung statischer Lokalisationen in beiden Sprachen dient, andererseits als Grundlage für die weitere quantitative Analyse eingesetzt wird. Zentrales Anliegen war es zunächst, eine umfassende Behandlung der Raumkonstruktionen zu erzielen, die sich beruhend auf den einzelnen strukturellen Einheiten auf die Erfassung ihrer Funktionen richtet. Nun impliziert dies eine Vorgehensweise, die alle Komponenten einer lokalen Situation gemäß dem Kap. 5.2.1 in die Analyse einschließt, insofern sie einen direkten Einfluss auf die Strukturierung des Raumes bei der Beschreibung der vorgegebenen statischen Lokalisationen ausüben: so basiert die Beschreibung der verwendeten Sprachmittel unter Berücksichtigung der vorgegebenen räumlichen Konstellationen hauptsächlich auf der Analyse der unterschiedlichen Eigenschaften der Entitäten (Thema und Relatum). Nun im Einzelnen:

- (a) Zunächst liegt der Fokus der Beschreibung auf den semantischen Distinktionen innerhalb der Domäne der Lokalisation, welche sie auf der Basis der in den Daten vorkommenden lokalen Kodierungsmuster erfolgt. So wird in diesem Teil eine Kopplung der einzelnen Lokalisierungsausdrücke (Verben, Adpositionen und Präverbien) mit den semantischen Komponenten der Lokalisation unternommen, mit dem Ziel, eine erste Architektur der funktionalen Domäne der Lokalisation in beiden Sprachen vorzunehmen. Die wichtigsten morphosyntaktischen Formen werden somit beschrieben und semantisch – auf der Grundlage ihrer räumlichen Eigenschaften – analysiert. Für die Erfassung des typologischen Profils des Griechischen und Deutschen wird dann besonderer Fokus auf das Verb gelegt. Die Beschreibung der einzelnen lokalen Ausdrücke orientiert sich somit an abstrakten funktionalen Einheiten des lokalen Verhältnisses (wie Thema, Relatum, Gliederung in topologische Regionen) und zielt schließlich auf die Ermittlung ihrer Rolle bei der Verteilung dieser Komponenten in lokalen Konstruktionen bei der Beschreibung von Lokalisationen ab.
- (b) Um genauer die Bedeutung der einzelnen Formen und deren semantischen Grenzen unter Berücksichtigung ihrer Verwendungsbedingungen innerhalb des vorliegenden Datensatzes zu erfassen, wurde in Anlehnung an Majid et al. (2007) eine agglomerative hierarchische Clusteranalyse durchgeführt (s. dazu auch Levinson &

Meira, 2003). Dieses heuristische Verfahren wird eingesetzt zur systematischen Klassifizierung der Objekte (in unserem Fall der Objektkonstellationen aus der Bilderserie 'TPRS') einer gegebenen Objektmenge, mit dem Ziel, homogene Gruppen, oder sogenannte *Cluster*, auf der Basis ihrer Ähnlichkeitsstrukturen zu identifizieren. Dies geschieht in konkretem Fall auf der Basis der dokumentierten Verben und Präpositionen, die an allen zu gruppierenden Konstellationen erhoben wurden. Auf dieser Weise stellen die verwendeten Formen einen festen Satz von Merkmalen dar, welche zur Ähnlichkeitsbestimmung der Objekte eingesetzt werden, wobei der Tatsache Rechnung getragen, dass die durch die festgelegten Merkmale zusammengefassten Cluster intern möglichst homogen (also ähnlich) und extern möglichst gut voneinander separierbar sein sollen. Somit lassen sich einerseits die Unterschiede der gruppierten Objekte innerhalb eines Clusters möglichst klein, andererseits die Unterschiede zwischen den Gruppen groß halten. Majid et al. (2007) betont in diesem Zusammenhang den Vorteil dieses Verfahrens gegenüber anderen statistischen Analysen, denn es erlaubt, unter einer heterogenen Gruppe von zu untersuchenden Objekten eine hierarchische Organisation der erfassten Kategorien zu erzielen. Darüber hinaus gewährt die Clusteranalyse Einblicke in die Anzahl der Kategorien innerhalb einer bestimmten semantischen Domäne sowie in die Grenzen dieser Kategorien und ihrer Beschaffenheit. Mittels dieses Verfahrens lässt sich also herausfinden, wie eine Sprachgruppe die zu untersuchende funktionale Domäne – hier der statischen Lokalisierung von Entitäten im Raum – strukturiert, welche raumgliedernde Konzepte sich im Bedeutungssystem der Ausdrucksinventare der Einzelsprachen niederschlagen aber auch wie variabel die Grenzen 'gleicher' Ausdrücke zwischen verschiedenen Sprachen sind.

Die Ähnlichkeit der in einem Cluster zusammengefassten Objekte, die direkt nur auf der Basis der verwendeten Formen definierbar ist, wird auf der Grundlage der Analyse der Einzelbilder und der räumlichen Eigenschaften der Entitäten, die Gegenstand des Abschnitts 5.2.1 war, herausgearbeitet.

- (c) Nichtparametrische Tests wie der Chi-Quadrat-Test ( $\chi^2$ -Test) wurden hier außerdem verwendet, um die Häufigkeiten innerhalb einer Population zu analysieren. Die typische Hypothese, die wir mit Hilfe dieses Tests überprüfen können, ist, ob zwei Stichproben im Hinblick auf ein bestimmtes Merkmal (bzw. Merkmalsausprägung) unterschiedlich genug sind, sodass wir generell sagen

können, dass die Populationen, aus denen die Stichproben gezogen worden sind, sich hinsichtlich dieses Merkmals auch unterscheiden. Der  $\chi^2$ -Test wird verwendet, um zu testen, ob eine nominale Zufallsvariable (die Antworten der Vpn) in zwei unterschiedlichen Populationen dieselbe Verteilung hat. Unsere Samples sind in der vorliegenden Arbeit auf Basis der sprachlichen Hintergrundes (Griechisch/Deutsch) festgelegt.

Zusätzlich wurde der *t*-Test angewendet, um die beiden Gruppen bzw. Populationen miteinander zu vergleichen. So verwenden wir im Folgenden diesen Test, um die beiden Stichproben hinsichtlich eines interessierenden Merkmals, das einer stetigen Variablen entspricht, zu überprüfen. Selbstverständlich wird an dieser Stelle – ähnlich wie oben – davon ausgegangen, dass die Beobachtungen, die wir in der einen Stichprobe gemacht haben, in keinerlei Beziehung zu den Beobachtungen der anderen Stichprobe stehen.

## Kapitel 6: Ergebnisse

### 6.1 Kodierungsmuster topologischer Relationen im Griechischen

Nun sind die Beschreibungen der griechischen Probanden wesentlich heterogener strukturiert als die Instruktionen (‘Wo ist x?’) zunächst erwarten ließen. Es finden sich verschiedene Typen der Gliederung des topologischen Raums, die sich im Kern durch das für die jeweilige Konstellation gewählte Raumkonzept unterscheidet. Es handelt sich zwar immer um eine Lokalisationsrelation zwischen den Partizipanten der Lokalisation (Thema und Relatum), aber von den Sprechern werden unterschiedliche Aufgliederungen einer räumlichen Konstellation unternommen. Die wesentlichen Strategien, die von den griechischen Probanden gewählt wurden, sollen im Folgenden kurz dargestellt werden, bevor auf die einzelnen Formen und ihren Verwendungsbedingungen in den nächsten Kapiteln näher eingegangen wird. Die Unterschiede, die sich im Einzelnen für diese Sprechergruppe ergeben, beziehen sich also auf folgende Aspekte:

- i) die vorkommende sprachliche Form (Präpositionen oder Verben)
- ii) die Konzepte, die zur Etablierung der Lokalisationsrelation von den Sprechern gewählt werden
- iii) die Auswahl bzw. Spezifizierung der beteiligten Entitäten
- iv) die Funktion der raumbezogenen Formen für die Beschreibung der Lokalisationen

Dieser Abschnitt ist hinsichtlich i) in zwei Teile gegliedert: a) Lokalisationsvarianten, die mittels Präpositionalkonstruktionen (anhand einfacher & komplexer PPs) kodiert werden (vgl. §3.3.2) und b) alternative Konstruktionen, in denen das Prädikat das zentrale Element der Lokalisierung darstellt. Die Beschreibung der Alternativen, die sich in der unterschiedlichen Wahl der gliedernden Raumstruktur niederschlagen (ii), richtet sich in erster Linie auf die Erfassung abstrakter funktionaler Einheiten des lokalen Verhältnisses (wie die Spezifizierung der beteiligten Entitäten) sowie die Beschreibung ihrer Funktionen bei der Verordnung von Entitäten im Raum (iv). Ziel ist die umfassende Behandlung der Raumkonstruktionen, i.e. der einzelnen Lokalisationsstrategien, die von den griechischen Sprechern bei der Beschreibung räumlicher Verhältnisse gewählt werden. Da im

Deutschen die topologischen Lokalisationen und ihre Struktur (bezogen auf die Vielfalt der Verwendungsweisen von Raumpräpositionen) hinreichend beschrieben sind (u.a. Wunderlich, 1982, 1986; Wunderlich & Kaufmann, 1990; Herweg, 1988, 1989; Carroll & von Stutterheim, 1993; Carroll, 1997; Nüse, 2007), wird das Deutsche in diesem Abschnitt außer Acht gelassen.

### 6.1.1 Beschreibungen mittels präpositionaler Konstruktionen

Zu Beginn meiner Ausführungen behandle ich die Präpositionalkonstruktionen und stelle dabei ihre Rolle bei der Beschreibung der vorgegebenen Lokalisationen dar. Die erste Strategie konzentriert sich auf die Lokalisierung des Themas (bzw. seines Ortes) relativ zum *Ort* des Relatums, wobei sprachlich keine spezifischen Angaben zu den räumlichen Eigenschaften der beteiligten Entitäten vermittelt werden. Danach stellt die im Folgenden dargestellte Strategie die meist neutrale topologische Relation dar: Konzepte wie Innenraum oder Rand, die auf konstitutiven, inhärenten Eigenschaften des Relatums-Objektes beruhen, wirken sich auf die Etablierung der Lokalisationsrelation in diesem Fall nicht aus.

#### (1) *Lokalisierung des Themas am 'Ort' eines Relatums:*

Lokale Verhältnisse werden von den Sprechern durch die einfache Präpositionalphrase ´se + NP` kodiert. Sie kommt in fast allen hier relevanten Situationstypen vor (ausgenommen sind hier lokale Verhältnisse, die orientierte Teilräume abbilden), und wird in dem Datenmaterial mit unterschiedlichen Relata kombiniert (s.u.). Diese Präposition stellt somit keine Bedingungen für die Wahl des Relatums. Die folgenden Beispiele geben einen Überblick über die verschiedenen Situationstypen, in denen diese sprachliche Form vorkommt:

(6.1)

a.	<b>To</b>	<b>ψάρι</b>	<b>είναι</b>	<b>στη</b>	<b>γυάλα.</b>
	<b>To</b>	<b>psári</b>	<b>íne</b>	<b>s-ti<sup>47</sup></b>	<b>γιάλα.</b>
	DEF: NOM.SG.N.	Fisch: NOM.SG.N	ist: 3.SG	LOK (se) - DEF: AKK.SG.F.	Glas: AKK.SG.F.
	´Der Fisch ist im Glas`				(TopRel 32)

---

<sup>47</sup> Die Präposition *se* wird mit dem definiten Artikel im Akkusativ zu einer einzigen Form verschmolzen.

- b. **Η τρύπα είναι στην πετσέτα.**  
**I trípa íne s-tin petséta.**  
 DEF: NOM.SG.F. Loch: NOM.SG.F ist: 3.SG LOK (se) - DEF: AKK.SG.F. Tuch: AKK.SG.F.  
 `Das Loch ist im Tuch` (TopRel 18)

- c. **Το τσιγάρο είναι στο στόμα**  
**To tsiyáro íne s-to stóma**  
 DEF: NOM.SG.N. Zigarette: NOM.SG.N ist: 3.SG LOK (se) - DEF: AKK.SG.N. Mund: AKK.SG.N.  
**του ανδρός.**  
**tu anḗrós.**  
 DEF: GEN.SG.M. Mann: GEN.SG.M.  
 `Die Zigarette ist im Mund des Mannes` (TopRel 39)

Bei dieser Gruppe der Beispiele wird mittels der Präposition *se* eine Lokalisation in einer nicht weiter zu spezifizierenden Region des Relatums kodiert. Als Referenzobjekte in den obigen Beispielen kommen Entitäten mit folgenden räumlichen Eigenschaften vor:

Körperhafte Objekte, die über einen Hohlraum (*Innenraum*) verfügen, der unterschiedlich deutlich geprägt ist. In Bsp. 6.1a handelt sich beispielsweise um ein Objekt mit Volumen (Glas), welches geeignet ist, das Thema (Fisch) vollständig in sich aufzunehmen. Anders in Bsp. 6.1b nimmt *se* eine Lokalisierung relativ zu der Innenseite eines Relatums (Handtuch), dessen Tiefe wenig markant, nahezu flächig, ist, vor. Mit Personen und weiteren unbelebten Entitäten, die ebenfalls unterschiedlich den Innenraum des Relatums beanspruchen (teilweise oder vollständig), dient diese Präposition der Kodierung in einer Region des Relatums, die als `Innenregion` aufgefasst wird, dennoch hier unspezifisch bleibt (vgl. Bsp. 6.1c). Weitere Beispiele, die das weitere Vorkommen dieser Präposition illustrieren, sind:

- d. **Το φλιτζάνι είναι στο τραπέζι.**  
**To flitsáni íne s-to trapézi.**  
 DEF: NOM.SG.N. Tasse: NOM.SG.N ist: 3.SG LOK (se) - DEF: AKK.SG.N. Tisch: AKK.SG.N.  
 `Die Tasse ist auf dem Tisch`. (TopRel 1)

- e.     **H**                    **σκάλα**                    **είναι**    **στον**                    **τοίχο.**  
**I**                    **skála**                    **íne**        **s-ton**                    **tícho.**  
DEF: NOM.SG.F.    Leiter: NOM.SG.F    ist: 3.SG    LOK (se) - DEF: AKK.SG.M.    Wand: AKK.SG.M.  
`Die Leiter ist an der Wand`.                    (TopRel 58)
- f.     **O**                    **άνδρας**                    **κάθεται**    **στη**                    **φωτιά.**  
**O**                    **ánðras**                    **káthete**    **s-ti**                    **foτιά.**  
DEF:  
NOM.SG.M.        Mann: NOM.SG.M    sich.setz: 3.SG    LOK (se) - DEF:AKK.SG.N.    Feuer:AKK.SG.F.  
`Der Mann sitzt am Feuer`.                    (TopRel 38)

Wie die obigen Beispiele weiterhin illustrieren, kommt *se* auch in Konstruktionen vor, in denen sich das Thema (belebt oder unbelebt) in der *Außenregion* des Relatums (i.e. die äußere Umgebung) befindet. Wie bereits in Kap. 2 gezeigt, umfasst diese verschiedene lokale Konstellationen, in denen die zu lokalisierende Entität in der Randregion (Bsp. 6.1d), in der äußeren Randregion (Bsp. 6.1e) oder im Nahbereich des Relatums (Bsp. 6.1f) erscheint. In einigen lokalen Verhältnissen wie in Bsp. (6.1f) ist ein Kontakt zum Relatum möglich, diese wird dennoch nicht von der Semantik der gewählten Präposition unterstützt (vgl. Bsp. 6.1d und 6.1f). Die obigen als Beispiele aufgeführten lokalen Situationen exemplifizieren die Verwendung der Präposition *se* in der Proximalregion eines jeden mit Begrenzungen klar definierten Relatums, welches je nach Situationstyp z.T. unterschiedlich ausgeprägte saliente (vertikal oder horizontal liegende) Flächen und Ausdehnungen in dem Stimulusmaterial vorweist (vgl. obige Beispiele).

Wie diese Beispiele zeigen, tritt die Präposition *se* in allen Lokalisationen auf, die das Thema (belebt oder unbelebt) in dem *Umfeld* des Relatums zeigen. Dabei wird das Thema keinem topologischen Teilraum innerhalb einer statischen Lokalisation zugeordnet. Das Vorkommen dieser Präposition hängt folglich nicht von den gegebenen räumlichen Eigenschaften des Referenzobjektes ab, auf welches das kodierte Verhältnis bezogen ist. So können im Prinzip als Referenzobjekte der Lokalisierung alle möglichen physikalischen Objekte gewählt werden.

Die Implikation für die Beschreibung einer räumlichen Konstellation ist, dass diese Präpositionalkonstruktion, die eine Lokalisierungsfunktion hat (LOK), dann mit Nomina verwendet wird, sofern Letztere keine Explizierung des lokalen Verhältnisses fordern. Nicht-explizite Bestandteile des gegebenen Referenzobjektes (i.e. explizite Angaben über



seine räumlichen Eigenschaften), die zur Deutung des genauen lokalen Verhältnisses beitragen können, werden – wie aus dem Vorausgehenden zu folgern ist – dem inferenziellen Potential der Hörer überlassen. Dabei wird eine bezüglich der Region unspezifische Lokalisation wie in Bsp. 6.1d *To flitsáni ine sto trapézi* (‘Die Tasse ist auf dem Tisch’) vorzugsweise als eine Lokalisation auf der Oberfläche des Relatums interpretiert. Es ist an dieser Stelle naheliegend anzunehmen, dass sich diese Deutung aus dem Weltwissen über die typischen Verhältnisse zwischen den beteiligten Entitäten ergibt. Die typische Lage zwischen einer Tasse und einem Tisch begünstigt die obige Interpretation, weshalb auch die Kodierung der konkreten Region, in denen das Thema lokalisiert wird, in gegebenem Kontext nicht mehr notwendig ist. Ist also die räumliche Situation, worum es sich im konkreten Fall handelt, aufgrund des Wissens über die Objekte und ihre Funktionsweisen erwartbar, dann ist eine explizite Kodierung der räumlichen Relation zunächst redundant.

In den bisher gegebenen Beispielen waren die räumlichen Relationen über das funktionale Verhältnis und die damit verbundene Objektgestalt der beteiligten Entitäten immer klar eingrenzbar wie in *to psári ine sti yiála* (‘Der Fisch ist im Glas’) oder *i trípa ine stin petséta* (‘das Loch ist im Tuch’). Raumzuordnungen mittels *se* stellen in diesem Fall eine topologische Alternative zu Lokalisierungen relativ zu klar definierbaren Teilräumen (s.u.). Die genaue Lage des Themas lässt sich bei solchen typischen Lokalisationen aus dem Objektwissen leicht inferieren.

Abschließend will ich versuchen, einige lokale Situationen zu umreißen, die im Griechischen zwar durch die Präposition *se* beschrieben werden, wobei anders als in den bisher dargestellten Situationen, keine Leseart hinsichtlich der Gliederung in Teilräume begünstigt wird. Eine umfassende Beschreibung dieser Anwendungssituation von *se* ist dennoch angesichts des verfügbaren Datasets hier nicht möglich, da dies die Erhebung von *se* in einer Vielzahl von natürlichen Kommunikationssituationen erfordern würde. Sie sind dennoch von besonderem Interesse, denn sie legen eine Konzeptualisierung von Raum nahe, in der die Spezifizierung bzgl. der Region, in der sich das Thema befindet, für den kommunikativen Zweck des Sprechers völlig irrelevant zu sein scheint. Hierzu einige Beispiele:

(6.2)

- a.            **Ο**                            **Γιάννης**                    **είναι**    **στο**                            **σπίτι.**  
              **Ο**                            **Γιάnnis**                    **íne**        **s-to**                            **spíti.**  
              DEF: NOM.SG.M.    Jiannis:NOM.SG.M    sind: 3.PL    LOK (se) - DEF: AKK.SG.N.    Haus: AKK.SG.N.  
              `Jiannis ist zu Hause`.
- b.            **Τα**                            **κλειδιά**                    **είναι**    **στο**                            **γραφείο.**  
              **Ta**                            **kliðiá**                    **íne**        **s-to**                            **grafío.**  
              DEF: NOM.PL.N.    Schlüssel:NOM.PL.M    sind: 3.PL    LOK (se) - DEF: AKK.SG.N.    Büro: AKK.SG.N.  
              `Die Schlüssel sind im Büro`.

Obige Beispiele illustrieren zwei lokale Konstruktionen, in denen die Anwendung von *se* in einem Kontext stattfindet, in dem eine Teilraum-Spezifizierung seitens des Sprechers ohne Belang ist. Die erste Äußerung *O Jiannis íne sto spíti* unterstützt nicht – im Vergleich zu den Konstellationen, die wir bisher behandelt haben – die Inferenz einer bestimmten räumlichen Relation: das Thema i.e. *Jiánnis* kann sich sowohl im Innen- als auch im Außenraum des Hauses befinden. Ähnliches gilt auch für die zweite Konstellation: Die Schlüssel in Bsp. 6.2b können überall im Büro sein, die Auswahl eines bestimmten referentiellen Inhalts bzgl. der Zuordnung zu einem bestimmten Teilraum ist auch hier auf der Grundlage des Wissens über die Objekte und deren Gestalt nicht möglich, was aber auch nicht im Sinne des Sprechers wäre. Solche Lokalisieren legen die Interpretation nahe, dass Jiannis zu Hause (und nicht im Büro oder in der Stadt ist) genauso, wie dass die Schlüssel im Büro (und nicht zu Hause) sind. Im Prinzip fungieren die Relata, die hier mit *se* in den Äußerungen eingeführt werden, als Alternativen zur anderen möglichen Relata (die automatisch ausgeschlossen werden), die eine ausgezeichnete Rolle im Alltagsablauf des Menschen (vgl. Becker & Carroll, 1997:24) spielen. Nur besteht in diesen Fällen kein Präzisionsbedarf seitens des Sprechers, der nur so viele Informationen dem Rezipienten bietet, wie sie für ihre kommunikativen Ziele ausreichend sind.

**Wir fassen an dieser Stelle kurz zusammen:** In den Beschreibungen der griechischen Probanden findet sich zunächst die Strategie, keine spezifische Lokalisation vorzunehmen. Der Schwerpunkt liegt hier – sofern keine räumliche Information durch eine andere sprachliche Form (Verb oder Adverb) in der Äußerung gegeben ist – auf dem Ausdruck des Lokalisiertseins des Themas (i.e. der Existenz) innerhalb der charakteristischen Umgebung der typischen Interaktion mit dem Relatum. Die räumliche Relation bleibt implizit, ist aber zu erschließen. Da im Prinzip jede Entität in einer gegebenen

Konfiguration als Relatum fungieren kann (d.h. es gibt keine Restriktionen bzgl. der Wahl des Relatums), wird *se* bei der Beschreibung von Lokalisationen breit angewendet, was sich in der Clusterbildung (s. § 6.3.2.2) sowie in der Verwendungshäufigkeit (s. §6.4.1) der griechischen Präpositionen in den Bildbeschreibungen der griechischen Befragten niederschlägt. Diese Beobachtung betrifft Konstellationen, in denen das Thema im Innenraum, Rand oder in der näheren Umgebung des Relatum-Objektes erscheint. Daraus lässt sich nun also schlussfolgern, dass dieser Anwendung von *se* eine kanonische Repräsentation von Raum zugrunde liegt, wie in Kap. 2 ausführlich dargestellt wurde. Die Basis für die Inferenzen der konkreten Relationen zwischen den beteiligten Entitäten basiert auf dem Wissen über die Objekte und auf der Typikalität der lokalen Situationen. Weitere Anwendungsvarianten von *se*, auch wenn sie hier nicht näher behandelt werden können, suggerieren ein gestalt- und dimensionsneutrales Raumkonzept, was ein weiteres Licht auf alternative Strukturierungsmöglichkeiten des Raums wirft.

Kommen wir nun zu der nächsten Strategie, die die Sprecher des Griechischen wählen, und welche auf einem Relatum-zentrierten System basiert:

**(2) *Lokalisierung des Themas relativ zu einer 'Region' des Relatums:***

Lokale Verhältnisse werden hier von den Sprechern relativ zu einem räumlichen Sektor, der relativ zum Relatum (bzw. dessen räumliche Eigenschaften) bestimmt wird, kodiert. Die sprachliche Enkodierung erfolgt mittels komplexen Adpositionen, die sich aus einem Adverb (wie *mésa*, *páno* oder *jiro*) und einer PP (‘*se/apó* + NP’) zusammensetzt. Das Datenmaterial liefert uns ein ausführliches Paradigma von lokalen Adverbien, die von den Probanden für die Kodierung der topologischen Regionen verwendet werden. Die folgenden Beispiele illustrieren die Verortung des Themas in Bezug auf jeweils andere räumlichen Eigenschaften des Relatums, was durch die Wahl der entsprechenden Adverbien gewährleistet wird.

*Zuordnung zum Innen- vs. Außenraum:*

(6.3)

- a. **To μήλο είναι μέσα στο μωλ.**  
**To mílo íne mésa s-to mpol.**  
DEF:NOM.SG.N Apfel:NOM.SG.N ist: 3.SG INT (mésa) LOK (se)-DEF:AKK.SG.N Schlüssel:AKK.SG.N.  
 `Der Apfel ist in der Schüssel`. (TopRel 2)
- b. **O σκύλος είναι έξω από το σπιτάκι**  
**O skílos íne ékso apó to spitáki**  
DEF:NOM.SG.M Hund:NOM.SG.M ist: 3.SG EXT(ékso)ABL (apó)-DEF:AKK.SG.N Hütte: AKK.SG.N  
 `Der Hund ist außerhalb der Hütte`. (TopRel 6)

Die primäre komplexe Adposition `mésa se + NP` kodiert eine Lokalisation im Innenraum des Relatums (Bsp. 6.3a). In dem oben angeführten Beispiel ist das Thema vollständig in dem Hohlraum des Relatums enthalten, welcher in dem Stimulusmaterial deutlich geprägt ist. Das Adverb `mésa` dominiert in der Kodierung der Innenregion und stellt die einzige Adposition in der Datenbasis für den Ausdruck dieser Raumregion. In Opposition zu dieser Region steht – wie bereits in Kap. 2 ausgeführt – der Außenraum, der in der Datenbasis durch die präpositionale Konstruktion `ékso apó + NP` kodiert wird (s. Bsp. 6.3b). Sie taucht in den Daten der Probanden nur vereinzelt auf.

*Zuordnung zum Rand:*

- c. **To βιβλίο είναι πάνω στο ράφι.**  
**To vivlío íne páno s-to ráfi.**  
DEF:NOM.SG.N Buch: NOM.SG.N ist:3.SG RAND (páno) LOK (se)-DEF:AKK.SG.N. Regal:NOM.SG.N  
 `Das Buch ist auf dem Regal`. (TopRel 8)
- d. **To δέντρο είναι πάνω στο λόφο.**  
**To déntro íne páno s-to lífo.**  
DEF:NOM.SG.N Baum:NOM.SG.N ist:3.SG RAND (páno) LOK (se)-DEF:AKK.SG.M. Hügel:AKK.SG.M  
 `Der Baum ist auf / an dem Hügel`. (TopRel 17 & 65)
- e. **O πίνακας είναι πάνω στον τοίχο.**  
**O pínakas íne páno s-ton tícho.**  
DEF:NOM.SG.M Bild:NOM.SG.M ist:3.SG RAND (páno) LOK (se)-DEF: AKK.SG.M. Wand: AKK.SG.M  
 `Das Bild ist an der Wand`. (TopRel 44)

Die Zuordnung zum *Rand* wird vorrangig mittels der komplexen Adposition ´páno se + NP` geleistet. Es sei an dieser Stelle kurz erinnert, dass der Rand die Begrenzung des Relatums nach außen hin bildet (vgl. hierzu §2.1.3.2). Entsprechend findet sie sich in der Datenbasis in Konstellationen, in denen sich die materielle Begrenzung des Referenzobjektes (i.e. sein Rand) sowohl *horizontal* (wie in Bsp. 6.3c) als auch *vertikal* (vgl. Bsp. 6.3d und 6.3e) erstreckt. Das Thema befindet sich in dem ersten dazugehörigen Beispiel (6.3c) auf der Oberfläche des Relatums, während es in den anderen Beispielen jeweils auf dem seitlichen Rand (Bsp. 6.3d) bzw. auf der sich vertikal erstreckenden Fläche (6.3e) ist. Die Verortung des Themas in den obigen Lokalisationen erfolgt relativ zu Relata mit jeweils *bestimmten* Gestalteigenschaften. Ihr Gebrauch setzt somit gewisse räumliche Eigenschaften der Relata voraus (Näheres dazu in §6.3.2), deren Vorhandensein für die Lokalisation explizit kodiert wird. Die hier dargestellten (komplexen) Präpositionalkonstruktionen beziehen sich also auf einen bestimmten räumlichen Sektor (i.e. Teilraum) des Relatums, der mittels des spezifischen Ausdrucks ausgegrenzt wird (vgl. hierzu §2.1.1). Das Inventar der semantischen Unterscheidungen, welche hier dem griechischen Sprecher zur Verfügung stehen, und welche in Abschn. 6.3 en détail diskutiert werden, ermöglichen ihm in einer gegebenen kommunikativen Situation (oder während einer kommunikativen Aufgabe), präzise auszudrücken, wo *genau* sich das Thema (bzw. sein Ort) relativ zum Ort des Relatums befindet.

Aus dem Vorhergehenden lässt sich nun entnehmen, dass der Sprecher eine gegebene Lokalisation in unterschiedlichem Explizititätsgrad sprachlich darstellen kann, indem er den Suchbereich der zu lokalisierenden Entität bzgl. der Region (vgl. §2.1.2) entweder *unspezifisch* lässt (mittels der Präposition *se*) oder *eingrenzt*: Im letzten Fall stellt die mittels komplexer Präpositionen lexikalisch kodierte Raumregion den Suchbereich dar. Auf dieser Weise ist er in der Lage, alle weiteren Optionen auszuschließen, bzw. eventuell auftretende Ambiguitäten zu beseitigen, die in der Verwendung von *se* auftreten können insbesondere dann, wenn sich das Thema der Lokalisation nicht in der erwarteten Lage (s.o.) befindet. Bsp. 6.4a stellt eine Konstruktion mit *se* dar, die für den Ausdruck in dem Dataset der unten abgebildeten Situationstypen verwendet wird:

(6.4)

a.	<b>Ο</b>	<b>skílos</b>	<b>κάθεται</b>	<b>στο</b>	<b>spitáki.</b>
	<b>Ο</b>	<b>skílos</b>	<b>káthete</b>	<b>s-to</b>	<b>spitáki.</b>
	DEF:NOM.SG.M	Hund: NOM.SG.M	sich.setz: 3.SG	LOK (se) - DEF: AKK.SG.N.	Hütte: NOM.SG.N.



‘Der Hund sitzt in der Hütte`.  
(TopRel 71)



‘Der Hund sitzt neben der Hütte`.  
(TopRel 6)

Bei der Beschreibung der hier abgebildeten Konstellationen ist der Gebrauch des unspezifischen Lokalausdrucks *se* im Griechischen in beiden Fällen akzeptabel. Die lokale Situation, die dennoch vorzugsweise aus dem Weltwissen über die jeweiligen Konstellationen inferiert wird, ist die Erste: Entscheiden hierbei ist, wie schon ausgeführt, die Typikalität des lokalen Verhältnisses, die auf der funktionalen Relation der beteiligten Entitäten zueinander basiert, und welche die Basis für die Interpretation der lokalen Konstruktion durch den Hörer bildet (vgl. §2.1.2 oder Herskovits, 1986).

Zur Vermeidung von Ambiguitäten, sollte sich das Thema (i.e. der Hund) nicht in der ‘erwarteten` Lage befinden (wie in TopRel 6), kann der Sprecher die Lage der zu lokalisierenden Entität durch explizite Mittel kodieren (bspw. durch die Zuordnung des Themas in der Nachbarschaftsregion des Relatums, mehr dazu in §6.3.2.2).

Was den Sprecher schließlich dazu motiviert, mehr oder weniger explizit in seinen Beschreibungen zu werden, hängt also in erster Linie davon ab, welche Alternative innerhalb eines gegebenen Kommunikationskontextes für den Diskurs relevant ist. Instruktionen der vorliegenden Art (‘Wo ist x?’), die den Sprecher vor die konkrete Aufgabe stellen, jeweils zwei Entitäten in eine räumliche Relation zu einander zu setzen, verlangen von ihm die *Spezifikation der Lokalisationsrelation* unter expliziter Bezugnahme auf die räumlichen Eigenschaften des Relatum-Objektes. Mit anderen Worten sind hier die griechischen Sprecher, die an der vorliegenden Untersuchung teilnehmen, aufgefordert, die Relationen der beteiligten Entitäten zu einander und ihre Eigenschaften, soweit es ihre Sprache mit ihrem Inventar ihnen erlaubt, zu spezifizieren. Das vorgegebene Stimulusmaterial unterstützt somit den Gebrauch spezifischer Lokalisationen bzgl. der

Region (teilweise) mittels komplexer Präpositionalkonstruktionen, was auch die Analyse der Beschreibungen der griechischen Befragten bestätigt (s. §6.3.2).

Aus dem Vorausgehenden wird klar, dass der Beschreibungsanlass für die Form der Lokalisationsstrategien (einfache oder komplexe Präposition) entscheidend ist. Folglich stellen Beschreibungen von Objektkonstellationen einen typischen Anwendungsbereich für Konstruktionen mit komplexen Adpositionen dar. Man kann in diesem Zusammenhang annehmen, dass auch die Art und Weise, wie die vorgegebenen Objektkonstellationen visuell auf zwei Komponenten (i.e. das Thema und das Relatum) reduziert sind, darauf einen Einfluss hat. Dem Sprecher wird bei der gegebenen sprachlichen Aufgabe durch die Anordnung von zwei Entitäten ein *Mikroraum* repräsentiert, der auf einen Blick erfahrbar ist, und welcher zugleich weitere räumliche Komponenten (der sonst so vielschichtigen externen Umgebung) ausschließt. Die Wahrnehmungskonstanz der Umgebung eines Kleinraums und somit die Detaillierung in der Wahrnehmung der Objektgestalt der Entitäten (s. hierzu §2.1.2 oder Herskovits, 1982: 155) unterstützt die Auswahl einer spezifischeren Suchdomäne, die im konkreten Fall von dem vorgegebenen Relatum mit seinen Eigenschaften gegeben ist. Im Gegensatz dazu stelle man sich einen sogenannten 'Groß-' oder *Makroraum* vor, bei dem der Sprecher einen viel komplexeren perzeptuellen Input durch die gegebene Menge an visuellen Informationen erhält (vgl. dazu Kap. 1). Anders könnte bei Makroräumen aussehen, die durch die (natürliche) Vielfalt an Informationsquellen und den Betrachtungsabstand zum Referenzobjekt dazu führen kann, dass das Relatum als Punkt repräsentiert wird, was sprachlich mit *se* realisiert wird. Der Effekt ist dabei, dass der Eigenort des Relatums, der den Suchbereich darstellt, nicht weiter auf der Grundlage konstitutiver, inhärenter Eigenschaften der Objekte strukturiert wird, sondern den Fixpunkt darstellt, von dem aus das Thema „gesucht“ wird. Man wird sich in diesem Zusammenhang fragen müssen, inwieweit der Darstellungsmodus der vorgegebenen Konstellationen die sprachliche Repräsentation der Raumrelationen (mit-) beeinflusst. Auch wenn die vorliegende Studie hierzu nicht genügend Evidenz liefert, wäre eine Untersuchung der sprachlichen Repräsentation von verschiedenen Darstellungsmodalitäten neben Instruktionen sicherlich notwendig.

Eine weitere Möglichkeit neben den oben dargestellten Lokalisationsvarianten ergibt sich in den vorhandenen Daten dann, wenn Sprecher lokative Verben verwenden, welche Eigenschaften der *beiden* beteiligten Entitäten und ihre Relationen zueinander spezifizieren. Danach unterscheidet sich diese Strategie der Kodierung räumlicher

Verhältnisse von den obigen Konstruktionen in dem Sinne, dass die Lokalisationsrelation hauptsächlich durch das Verb sprachlich vermittelt wird. Die im nächsten Abschnitt behandelten Ausdrücke umfassen eine Reihe von Zustandsverben, die in unterschiedlicher Weise Bezug auf die räumlichen Eigenschaften des Themas und des Relatums nehmen. Wie im Folgenden des Weiteren gezeigt wird, existiert im Griechischen neben dem stativen Typus (i.e. *in einem Zustand sein*) eine weitere Konstruktion, die aus der Kombination von Aspekt und Ursache einer räumlichen Konfiguration resultieren. Es geht also hier konkret um die agentive Variante (i.e. *in einen Zustand gebracht worden sein*) Variante (vgl. hierzu §3.2.2). Nachstehend folgt eine Beschreibung der einzelnen Varianten und der Klassifizierung der darin vorkommenden Verben.

### 6.1.2 Beschreibungen mittels verbaler Konstruktionen

Wenn im Folgenden von *lokativen* Verben die Rede ist, dann ist an dieser Stelle ein lexikalisch-semantisches Wortfeld gemeint, welches sich durch eine Reihe von Verben identifizieren lässt, die sich auf semantische Komponenten der Lokalisation, i.e. *Thema und Relatum*, beziehen. Es geht hier konkret um Zustandsverben, die keinen Wechsel mehr in einen neuen Zustand implizieren, und welche der Beschreibung einer Lokalisation neue Informationen über die räumliche Disposition (bzw. Anordnung) des Themas relativ zum Relatum hinzufügen (s. hierzu §3.1.1). Angaben der Ausrichtung der zu lokalisierenden Entität (bspw. mittels des griechischen Verbs *káthete* 'sitzen') werden von der semantischen Kategorie der *Positionsverben* kodiert, die – im Gegensatz zu den lokativen Verben – keine Ortsangabe als Ergänzung verlangen (vgl. z.B.: Wo ist der Mann? – Er sitzt.). Obgleich letztere Kategorie eine relativ kleine Gruppe von Positionsverben umfasst, sind lokative Verben hinsichtlich ihrer Zahl und ihrer semantischen Differenzierung (u.a. nach den Kategorien *Disposition* oder *Fixierung*) vergleichsweise deutlich umfangreicher. Der Schwerpunkt liegt bei dieser semantischen Verbkategorie auf der Art und Weise der Stellung oder Anordnung der beteiligten Entitäten (Thema–Relatum–Relation) im Raum, wie die unten stehenden Beispiele zeigen:

(6.5)

- |    |                                |                  |                  |                           |                |
|----|--------------------------------|------------------|------------------|---------------------------|----------------|
| a. | <b>Η</b>                       | <b>σκάλα</b>     | <b>ακουμπάει</b> | <b>στον</b>               | <b>τοιίχο.</b> |
|    | <b>I</b>                       | <b>skála</b>     | <b>akubái</b>    | <b>s-ton</b>              | <b>tícho.</b>  |
|    | DEF:NOM.SG.F                   | Leiter: NOM.SG.N | berührt: 3.SG    | LOK (se) - DEF: AKK.SG.M. | Wand:NOM.SG.N  |
|    | `Die Leiter berührt die Wand`. |                  |                  |                           | (TopRel58)     |



b.	<b>Η</b>	<b>σκάλα</b>	<b>στηρίζεται</b>	<b>στον</b>	<b>τοίχο.</b>
	<b>I</b>	<b>skála</b>	<b>stirízete</b>	<b>s-ton</b>	<b>tícho.</b>
	DEF:NOM.SG.F	Leiter: NOM.SG.N	sich.stütz: 3.SG	LOK (se) - DEF: AKK.SG.M.	Wand: NOM.SG.N
	`Die Leiter stützt sich an der Wand`.				(TopRel58 )

Diese Beispiele illustrieren, wie in diesen Fällen das Verb (und nicht die Präposition) die räumliche Information über die Relation zwischen Thema und Relatum liefert. Es handelt sich hierbei – ähnlich wie die Konstruktionen, die wir im vorigen Abschnitt behandelt haben – um prototypische lokale Konstruktionen, die als Antwort auf die Frage `Wo ist x?` das Thema in der Subjektrolle kodieren, während das Relatum als Präpositionalkomplement kodiert wird. Letztes ist durch die neutrale Präposition *se* besetzt, die keine Angaben zu den räumlichen Entitäten liefert.

Die Verben liefern hier räumliche Information über die spezifische Art der Anordnung der an der Lokalisation beteiligten Entitäten, wie z.B. das Verb in der ersten hier aufgeführten Konstruktion, die eine spezifische Art der *Konfiguration* der zu lokalisierenden Entität und des Relatums nahe legt.

B. 6.5a. legt durch den Gebrauch des Verbs *akubái* (`berühren`) nahe, dass ein räumlicher Kontakt zwischen den beiden Entitäten besteht. Die gleiche räumliche Anordnung wurde in B. 6.5b. von anderen Sprechern durch das Verb *stirizete* (`sich.stützen`) repräsentiert. Anders als in 6.5a. assoziiert der Sprecher hier die *Fixierung* – auch wenn hierzu keine weiteren Angaben suggeriert werden – des Themas an der Relatum-Fläche. Beide Verben scheinen zunächst eine flächenhafte Konzeptualisierung des Relatums zu fordern ohne dass eine Festlegung bezüglich der Orientierung des Relatumrandes (in der Vertikalen oder in der Horizontalen) in beiden Fällen impliziert ist. Ebenso wie der Rand der Relatum-Entität wird auch der Rand der zu lokalisierenden Entität durch die Wahl der obigen Verben in den betreffenden Konstruktionen profiliert. Beide Verben in diesen Konstruktionen kodieren auf dieser Weise das Verhältnis zwischen Thema (und seiner Fläche) und der Relatum-Fläche. Hierzu noch ein weiteres Beispiel:

c.	<b>Η</b>	<b>φιγούρα</b>	<b>απεικονίζεται</b>	<b>στο</b>	<b>γραμματόσημο.</b>
	<b>I</b>	<b>figúra</b>	<b>apikonízete</b>	<b>s-to</b>	<b>gramatósimo.</b>
	DEF:NOM.SG.F	Figur:NOM.SG.F	abbild:3.SG	LOK (se)-DEF:AKK.SG.N	Briefmarke:NOM.SG.N
	`Die Figur ist auf der Briefmarke abgebildet`				(TopRel28 )

Die obige Konstruktion stellt ein weiteres Beispiel dafür, wie eine lokale Relation durch das Verb ohne explizite Kodierung der Lokalisationsrelation mittels der Präpositionalphrase vermittelt wird. Die Sprecher des Griechischen wählten für die sprachliche Repräsentation der obigen Konstellation das Verb *apikonízete* ('abbilden'), welches ebenfalls eine spezifische Art der Konfiguration der zu lokalisierenden Entität und des Relatums nahe legt. Beide Entitäten werden hier als flächenhafte Entitäten repräsentiert, wobei das Thema (i.e. die (weibliche) Figur) auf der Fläche des Relatums (Briefmarke) bildlich dargestellt wird.

Diese Beispiele machen deutlich, wie das Griechische als Alternative zu Präpositionalkonstruktionen Bezug auf die Art und Weise nimmt, wie die zu lokalisierende Entität (i.e. das Thema) im Raum angeordnet ist, und dadurch nahe legt, welche räumliche Relation zwischen dem Thema und dem Relatum besteht, indem bestimmte räumliche Eigenschaften der Entitäten mittels der Semantik der Verben profiliert werden. Solche Verben treten in den obigen Lokalisationen mit der einfachen Präposition *se*, die unspezifisch bzgl. der Region ist. Nun handelt es sich bei diesen Konstruktionen, wie bereits ausgeführt, um die prototypische Kodierung lokaler Verhältnisse: *das Thema (bzw. dessen Ort) ist in Bezug auf das Relatum (und dessen Ort) lokalisiert*.

Eine weitere Möglichkeit der Lokalisierung von Entitäten im Griechischen mittels lokativer Verben ergibt sich im Griechischen dann, wenn ein weiterer Partizipant, neben dem Thema und dem Relatum, in die obige Konstruktion eingeführt wird. Die Rede ist hier von einem Agens, oder dem Kausator einer gegebenen Lokalisation, der die betreffende Situation kontrolliert bzw. verursacht. Es sei an dieser Stelle in Anlehnung an meine Ausführungen in Kap.3.2.2 erinnert, dass prototypische Kausativbildungen, wie unten am Beispiel des Deutschen zunächst illustriert wird, die Verursachung eines Vorgangs durch die Handlung einer Person, i.e. des Agens ausdrücken, welches auch die Veränderung der Lage des Patiens verursacht, so wie in Bsp. 6.6:

(6.6) Max *legt* das Buch auf das Regal.

Was wir hier haben, ist ein kausatives Positionsverb ('legen'), welches neben dem Patiens ('Buch') ein Agens ('Max') in der Subjektrolle fordert. Der Satz enthält zudem eine prototypische Präposition, die den Akkusativ regiert, welche eine direktionale Interpretation ermöglicht. Es findet hier durch das Agens eine Ortsveränderung statt. Es handelt sich hierbei nicht mehr um eine statische, sondern um eine dynamische

Lokalisation. Solche kausative Konstruktionen bieten das Gegenstück statischer Lokalisationen (wie in *das Buch liegt auf dem Regal*) im Deutschen, wovon sie auch abgeleitet werden (s. §3.2.2). Im Deutschen wird bei der Beschreibung statischer Lokalisationen weitgehend die stative Lexikalisierungsvariante (i.e. *in einem Zustand sein*) der Verben (sowohl der Positions- als auch der lokativen Verben) verwendet. Diese Variante entspricht der an früherer Stelle dieses Abschnittes diskutierten Konstruktion: *das Thema (bzw. dessen Ort) ist in Bezug auf das Relatum (und dessen Ort) lokalisiert*.

Anders sieht das Bild dennoch bezogen konkret auf die Verwendung einiger lokativen Verben im Griechischen aus: Im Vergleich zum Deutschen verwenden die Sprecher des Griechischen bei ihren Beschreibungen –wenn auch zu einem geringen Anteil (13%) – inhärent transitive Verben, die nach dem agentiven Typ (i.e. *in einen Zustand gebracht worden sein*) lexikalisiert werden (s. §3.3.2). Die Verben stehen dabei in den Lokalisationen im passiven Partizip, welches durch die Verbindung des Verbs *íne* (‘sein’) und den Partizipformen *–ménos/–ῆ/–ο* (für die Differenzierung der drei Genera) ausgedrückt wird. Das Partizip referiert hier auf den Endzustand (Resultat) einer Bewegung oder einer Handlung nach ihrem Vollzug durch eine Person, die bei der Verortung von Raumentitäten unerwähnt bleibt. Bei Bewegungsverben bezieht sich diese Beobachtung konkret auf die Vollendung der dynamischen Relation. Es handelt sich hierbei also um deagentivierte Resultativkonstruktionen, die die Handlung eines Agens in Bezug auf ein Patiens, welches in den gegebenen Lokalisationen der zu lokalisierenden Entität (i.e. das Thema) entspricht (s.u.), suggerieren. Danach gilt es, dass das Objekt des vorangegangenen Vorgangs (dies trifft auf die Verwendung transitiver Verben zu) referenzidentisch mit dem Subjekt der Resultativkonstruktion ist. Im Griechischen sind die entsprechen Verben also primär agentiv, die durch Verbflexion in den stativen Typ schließlich überführt werden. Es ergibt sich für die Lexikalisierung lokativer Verben im Griechischen folgendes Bild:

Tab. 6.1: Lexikalisierung lokativer Verben im Griechischen

AGENTIV <i>in einen Zustand gebracht worden sein</i>	→	STATIV <i>in einem Zustand sein</i>
V		íne + V-PP V
<i>topoθetó</i>		íne topoθetiméno (TopRel 15, 62) (sein-3.SG an.Ort.tun-PART.PASS:NOM.SG.N)
<i>akubáo</i>		íne akubisméni (TopRel 58) (sein-3.SG lehn-PART.PASS:NOM.SG.F)
<i>ðéno</i>		íne ðeméni (TopRel4) (sein-3.SG bind-PART.PASS:NOM.SG.F)

Die in der Tabelle aufgeführten Verbformen stammen aus dem Dataset und stellen ein Beispiel für Resultativkonstruktionen, in denen lokative Verben nach dem agentiven Typ lexikalisiert werden. Durch diese Konstruktionen erfolgt die Stativierung eines kausativen bzw. dynamischen Verbs, was wiederum eine Dynamizitätsveränderung von einer dynamischen zu einer statischen Relation impliziert. Auch wenn die Kausation in diesen Konstruktionen nicht explizit kodiert wird, lassen diese Konstruktionen im Hinblick auf das zu interpretierende räumliche Verhältnis folgende Deutung zu: *das Thema (bzw. dessen Ort) ist in Bezug auf das Relatum (und dessen Ort) lokalisiert worden* (i.e. durch ein Agens).

Ein vollständiger Überblick über die im Rahmen der vorliegenden Untersuchung erfassten Resultativkonstruktionen findet sich im Anschluss an meine Ausführungen in diesem Abschnitt. Die folgenden Lokalisationen geben zuvor einen beispielhaften Einblick in die Verwendungskontexte der Resultativkonstruktionen, wie sie von den griechischen Sprechern bei der Beschreibung der ihnen vorgelegten statischen Konstellationen konkret angewendet wurden. Dabei wurden solche Verben zur Veranschaulichung des Vorgehenden ausgewählt, bei denen jeweils ein unterschiedliches Verb hinsichtlich der darin versprochenen Angaben zu der Stellung bzw. der Anordnung der Entitäten vorkommt:

(6.7)

- a. **H** **σκάλα** **είναι γερμένη** **στον**  
**I** **skála** **íne germéni** **s-ton**  
DEF:NOM.SG.F Leiter: NOM.SG.N sein-3.SG neig-PART.PASS:NOM.SG.F LOK (se)-DEF:AKK.SG.M.  
**τοίχο**  
**tícho**  
Wand:NOM.SG.N  
'Die Leiter ist an die Wand geneigt`.  
(TopRel58 )
- b. **H** **σκάλα** **είναι ακουμπισμένη** **στον**  
**I** **skála** **íne akubisméni** **s-ton**  
DEF:NOM.SG.F Leiter:NOM.SG.N sein-3.SG lehn-PART.PASS:NOM.SG.F LOK(se)-DEF:AKK.SG.M  
**τοίχο**  
**tícho**  
Wand: NOM.SG.N  
'Die Leiter ist an die Wand gelehnt`.  
(TopRel58 )
- c. **Τα** **χαρτιά** **είναι καρφωμένα** **στη**  
**Τα** **chartiá** **íne karfoména** **s-ti**  
DEF:NOM.PL.N Papiere: NOM.PL.N sein-3.PL einstech- PART.PASS:NOM. LOK (se) - DEF: AKK.SG.F.  
**βελόνα**  
**velóna**  
Nadel: NOM.SG.F  
'Die Papiere sind auf die Nadel eingestochen`.  
(TopRel22)
- d. **H** **κορδέλα** **είναι δεμένη** **στο**  
**I** **korðéla** **íne ðeméni** **s-to**  
DEF:NOM.SG.F Schleife: NOM.SG.N sein-3.SG bind-PART.PASS:NOM.SG.F LOK (se)-DEF: AKK.SG.N.  
**κερί**  
**kerí**  
Kerze: NOM.SG.N  
'Die Schleife ist an die Kerze gebunden`.  
(TopRel4 )
- e. **Το** **σκοινί** **είναι δεμένο** **στο**  
**Το** **skoiní** **íne ðeméno** **s-to**  
DEF: NOM.SG.N. Seil: NOM.SG.N sein-3.SG bind-PART.PASS:NOM.SG.F LOK (se)-DEF:AKK.SG.N.  
**κορμό** **του δέντρου**  
**kormó** **tu ðédrou**  
Stamm: AKK.SG.M. DEF: GEN.SG.N. Baum: GEN.SG.N.  
'Das Seil ist um den Baumstamm gebunden`.  
(TopRel 55)

Die obigen Resultativkonstruktionen drücken am Beispiel von kausativen Positions- (Bsp. 6.7a) und lokativen Verben (Bsp. 6.7b-d) den Endzustand einer vorangehenden Handlung

aus. Ihr Gebrauch impliziert, dass das Thema in einer bestimmten Stellung (bspw. in B. 7a. mittels des Verbs *ine γerméni* 'ist geneigt') oder unbestimmter Lage *lokalisiert worden ist*. Dadurch unterscheiden sich diese Konstruktionen von dem stativen Lexikalisierungsmuster, welches die Lokalisierung des Themas am Ort des Relatums ausdrückt, ohne dass ein vorangegangener Vorgang impliziert ist. In den obigen Beispielen kombinieren die griechischen Sprecher die lokativen Verben mit der unspezifischen (bzgl. der Region) Präposition *se*, wobei ihr Gebrauch auch mit komplexen Präpositionen kombiniert wird (auch wenn mit einem vergleichsweise sehr geringen Anteil gegenüber der Präposition *se*). Es zeigt sich hier, dass der Fokus der Sprecher des Griechischen in ihren Lokalisationen auf die *Art und Weise* gerichtet ist, *wie* die betreffende Entität in diese Stellung/Lage gebracht worden ist, und nicht, wo sich die zu lokalisierende Entität befindet (wie bei prototypischen Lokalisationen). Was also relevant ist, ist bspw. anhand der Konstruktion in 6.7d., *wie* die Schleife in diese Lage (i.e. am Ort des Relatums) gebracht worden ist, oder mit anderen Worten, wie der Endzustand vollzogen wurde. Was das in Rede stehende Beispiel (6.7d.) betrifft, erfolgt der Endzustand durch Befestigung des Themas an das Relatum. Diese Information liefert uns die Semantik des lokativen Verbs *ḏéno* ('binden') im Griechischen, welches eine spezifische Art der Fixierung des Themas an das Relatum denotiert, nämlich, dass das Thema mit Stoffstreifen um das Relatum herumgelegt ist, sodass beide Entitäten zusammenhalten.

An dieser Stelle drängt sich die Frage auf, welche Art von Entitäten oder Situationen den Gebrauch von resultativen Konstruktionen begünstigt. Hierbei ist anzunehmen, dass bestimmte Konstellationen, wie die bereits behandelte Situation, mit Tätigkeiten oder Handlungen des Menschen assoziiert werden. Das Thema der Lokalisierung (i.e. die Schleife), welches dem Objekt des implizit gelassenen vorangegangenen Vorgangs entspricht, ist diejenige Entität, die durch die auf sie gerichtete Tätigkeit des Agens effiziert und verändert wird, indem ihr Zustand durch die betreffende Handlung erst zustande kommt; Vergleiche z.B. die Situation mit den Papieren in Bsp. 6.7c., die aufgespießt sind. Durch die Verbhandlung ist das Thema aktiv betroffen, seine 'natürliche' Erscheinungsform wird durch das Eingreifen einer Person geändert; die Entität wird hier konkret durchlöchert. Stelle man sich nun vor, die Papiere würden auf einer Oberfläche liegen; das Objekt wird hier durch die Handlung oder den Vorgang nicht als effiziert wahrgenommen. In Kontrast zu den Situationen, die ein Resultat bei den griechischen Sprechern hervorrufen, wird letztere Objektkonstellation (Papiere liegen auf einer Oberfläche) in ihrer statischen Erscheinung wahrgenommen. Der physische Zustand des

Themas erleidet in diesem Fall keine Veränderungen, die Entität befindet sich lediglich in einem 'state' (also in einem Zustand). Einen Einblick in die Situationen<sup>48</sup>, auf die Resultativsituationen von den griechischen Sprechern angewendet wurden, erhält der Leser in der darauf folgenden Tabelle. Diese enthält zudem alle Verb- (differenziert nach den darin versprachlichten räumlichen Entitäten sowie nach den Angaben hinsichtlich der spezifischen Art ihrer Stellung und/oder Anordnung im Raum) und Konstruktionstypen. Es sei an dieser Stelle angemerkt, dass die semantische Komponentenanalyse, die hier durchgeführte wurde, die Grundlage für die Kodierung des Datasets (s. §5.2.2) bildet. Es folgt abschließend die Tabelle (Tab. 6.2) mit allen Verbtypen sowie mit den Lexikalisierungsmustern statischer Lokalisationen im Griechischen.

---

<sup>48</sup> Um dem Leser einen möglichst schnellen Überblick zu ermöglichen, werden hier alle hier relevanten Konstellationen aus der hier eingesetzten Bilderserie *TRPS* (siehe Anhang) aufgeführt. Die Darstellung erfolgt in absteigender Reihenfolge entsprechend der Häufigkeit des Gebrauchs der Resultativkonstruktionen. Nun im Einzelnen: TopRel 22, 20, 55, 70, 58, 30, 53, 37, 21, 10, 04, 03, 46, 50, 44, 42, 35, 29, 25, 13, 15, 66, 23. In den Bildern 51, 57, 58, 28, 14, 60, 62, 69, 67 wurde die betreffende Konstruktion jeweils nur einmal verwendet.

Tab. 6.2: Verbtypen und Lexikalisierungsmuster statischer Lokalisierungen im Griechischen

Verbform	Glosse	Verbtyp	Spezifizierung von Thema / Relatum	Konstruktionstypen
<b>(I) Neutrale Verben</b>				
• íne	sein-3.SG	räumlich neutral (null oder existentielle Kopula)	liefert <u>keine</u> spezifischen räumlichen Angaben zu den beteiligten Entitäten	→ <b>an einem Ort sein</b> (seinLOK <sup>49</sup> ) Drückt Existenz aus
• vrískete	sich.befind-3.SG	drückt eine generelle Lokalisierung aus	liefert <u>keine</u> Angaben zu den räumlichen Entitäten / verlangt eine Ortsangabe als Ergänzung	→ <b>an einem Ort lokalisiert sein</b> Profiliert wird ein Zustand, der keine Veränderung / Bewegung impliziert
<b>(II) Positionsverben:</b> Spezifische Art der Stellung des <u>Themas</u> im Raum				
• káthete (Sitzposition)	sitz/ sich.setz-3.SG (TopRel 6) <sup>50</sup>	} Position (Posture): Spezifische Verben, die die Ausrichtung bzw. Position der zu lokalisierenden Entität ( <i>t</i> ) spezifizieren	Angaben zur Körperhaltung/-orientierung:	→ <b>in bestimmter Position sein</b> (VPOS/Art)
• stékete (Aufrechte Position)	steh-3.SG (TopRel 8)		Die ersten zwei Verben kodieren prototypischerweise die Sitz- bzw. aufrechte Position von <b>belebten</b> Entitäten, die als <i>Thema</i> fungieren. Die Position bzw. die Orientierung unbelebter Entitäten werden im Neugriechischen in der Regel durch Adjektive kodiert <sup>51</sup> , z.B. <i>órthios</i> (aufrecht: NOM.SG.M).	Profiliert wird der Zustand in einer bestimmten Position, der keinen zeitlichen Veränderungen unterliegt.
• krémete (Hängeposition)	häng-3.SG (TopRel 9)		Neutral bzgl. des Relatums	
<b>(III) Weitere Zustandsverben</b>				
• apikonizete	abbild-3.SG (28)	Disposition (Anordnung):	<b>Bezug auf räumliche Eigenschaften / Anordnung der Entitäten (<i>t</i> + <i>r</i>)</b> ➤ ( <i>t</i> ) wird auf einer Fläche ( <i>r</i> ) bildlich dargestellt ➤ Ein räumlicher Kontakt besteht zwischen den Entitäten ( <i>t</i> + <i>r</i> )	→ <b>an einem Ort lokalisiert sein</b> Profiliert wird ein Zustand, der sich in der Zeit nicht verändert
• efáptete	berühr-MEDP:3.SG (58)	Spezifische Art der Konfiguration der zu lokalisierenden Entität und des Relatums.		
• akubái	berühr-3.SG (58)			

<sup>49</sup> räumlich neutral

<sup>50</sup> Alle Bilder zu den hier in Klammern eingefügten topologischen Relationen werden im Appendix 1: 'Topological Relations Picture Series' vollständig aufgeführt.

<sup>51</sup> Vgl. hierzu Skopeteas, 2003



**Tab. 6.2: (Fortsetzung)**

Verbform	Glosse	Verbtyp	Spezifizierung von Thema/Relatum	Konstruktionstypen
<b>Dynamische / Kausative Verben: Dynamizitätsveränderung nach Vollzug einer Bewegung (Bew.) / Handlung (Hdl.)</b>				
<b>(I) Neutrale Verben</b>				
• peri-váli	ZIRK(um) - leg/stell-3.SG (15)	räumlich neutral Ausgeführte Hdl. der Verlagerung einer Entität von einem Ausgangsort an einen Zielort (Zustandswechsel)	liefert <u>keine</u> spezifischen (räumlichen) Angaben zu den beiden Entitäten	→ <i>Ergative Variante</i> von Bewegungsverben. In unbestimmte Stellung / Lage <i>lokalisiert worden sein</i> ( <b>Kausative Handlung</b> ) <sup>53</sup>
• éxi topoθetiθi	hab-IPFV:NPST:3.SG an.Ort.tun-PASS.PF:INF (15, 62)	} drückt eine generelle Lokalisierung aus	liefern <u>keine</u> Angaben zu den Entitäten verlangt eine Ortsangabe als Ergänzung	→ <i>Resultativ</i> konstruktion In unbestimmte Stellung / Lage <i>lokalisiert worden sein</i> ( <b>Kausativ</b> )
• íne topoθetiméno	sein-3.SG an.Ort.tun-PART.PASS:NOM.SG.N (15, 62)			
<b>(II) Kausatives Positionsverb</b>				
• íne γerméni	sein-3.SG neig-PART.PASS:NOM.SG.F (58)	Position (Posture): Spezifische Art der (schrägen) Stellung der zu lokalisierenden Entität ( <i>t</i> )	Bezug auf die Orientierung des Themas ➤ ( <i>t</i> ) wird in eine schräge Lage gebracht	→ <i>Resultativ</i> konstruktion In bestimmte <i>Position gebracht worden sein</i> ( <b>Kausativ</b> )

<sup>53</sup> Abk.: in S/L lokalisiert worden sein

**Tab. 6.2: (Fortsetzung)**

Verbform	Glosse	Verbtyp	Spezifizierung von Thema/Relatum	Konstruktionstypen
<b>Dynamische / Kausative Verben: Dynamizitätsveränderung nach Vollzug einer Bewegung (Bew.) / Handlung (Hdl.)</b>				
• peri-frási	ZIRK (um)-zäun-3.SG (15)	<i>Disposition (Anordnung)</i> Spezifische Art der Konfiguration der zu lokalisierenden Entität und des Relatums.	<b>Bezug auf räumliche Eigenschaften / Anordnung der Entitäten (t + r):</b> ➤ t schließt in seiner materiellen Begrenzung r ein. → (Instrumental-) Inkorporation des <i>Themas</i> im Verb	→ <i>Ergative Variante</i> In unbestimmte Stellung / Lage <i>lokalisiert worden sein</i> <b>(Kausativ)</b>
• íne aploména	<i>sein</i> -3.PL <i>ausbreit</i> -PART.PASS <sup>54</sup> :NOM.PL.N (37)	} <i>Disposition (Anordnung)</i> s.o.	➤ Zusammengelegtes, -gefaltetes (t) auf einer Oberfläche (r) zu seiner ganzen Länge / Breite auseinander breiten.	} → <i>Resultativkonstruktionen</i> In unbestimmte Stellung / Lage <i>lokalisiert worden sein</i> <b>(Kausativ)</b>
• íne stroméno	<i>sein</i> -3.SG <i>deck</i> -PART.PASS:NOM.SG.N (29)		➤ (t) über eine Oberfläche (r) breiten und dadurch diese (r) bedecken	
• íne tiliyméno/i	<i>sein</i> -3.SG <i>wickel</i> -PART.PASS:NOM.SG.N/F(46)		➤ Bezug auf Disposition von (t): (t) wird um sich herum gedreht. Angaben zum Ort relativ zum (r) werden in einer PP kodiert.	
• íne anertiméni	<i>sein</i> -3.S <i>hiss</i> -PART.PASS:NOM.SG.F (56)		➤ (t) hängt von (r)	
• íne akubisméni	<i>sein</i> -3.SG <i>lehn</i> -PART.PASS:NOM.SG.F (58)		➤ Ein räumlicher Kontakt wird zwischen den beteiligten Entitäten hergestellt.	
• íne peri-fragméno	<i>sein</i> -3.SG ZIRK(um)-zäun-PART.PASS:NOM.SG.N (15)		➤ (r) ist durch die materielle Begrenzung von (t) umschlossen. → (Instrumental-) Inkorporation des <i>Themas</i>	

<sup>54</sup> Die Morphemübersetzung erfolgte nach den Richtlinien von EUROTYP (s. Bakker et al., 1994)

**Tab. 6.2: (Fortsetzung)**

Verbform	Glosse	Verbtyp	Spezifizierung von Thema/Relatum	Konstruktionstypen	
Fortsetzung: <i>Dynamische / Kausative Verben</i> : Dynamizitätsveränderung nach Vollzug einer Bewegung (Bew.) / Handlung (Hdl.)					
• íne miso-xoméno	<i>sein</i> -3.SG halb.steck- PART.PASS:NOM. SG.N (14)	Disposition (Anordnung)  Spezifische Art der Konfiguration der zu lokalisierenden Entität und des Relatums	<b>Bezug auf räumliche Eigenschaften Anordnung der Entitäten (<i>t</i> + <i>r</i>):</b>  ➤ ( <i>t</i> ) wird in den von ( <i>r</i> ) begrenzten Innenraum hingetan  ➤ ( <i>t</i> ) ist (durch Hineinstechen mittels ( <i>r</i> )) durchlöchert  ➤ ( <i>r</i> ) dringt in die innere Region von ( <i>t</i> ) oder dessen materiellen Teil (z.B. Papier), geht durch den Körper	→ <i>Resultativkonstruktionen</i> In unbestimmte Stellung / Lage lokalisiert worden sein <b>(Kausativ)</b>	
• ine tripiména	<i>sein</i> -3.PL einstech-PART.PASS:NOM.PL.N (22)				
• íne perasméno/i	<i>sein</i> -3.SG passier-PART.PASS:NOM.SG.N/F (10)				
• íne perasména	<i>sein</i> -3.PL passier-PART.PASS:NOM.PL.N (22)				→ <i>Ergative Varianten</i> In einem bestimmten Nachzustand lokalisiert sein
• éxi perastí	<i>hab</i> -IPFV:NPST <sup>55</sup> :3.SG passier-PASS.PF:INF (70)				
• éxi tripísi	<i>hab</i> -IPFV:NPST:3.SG einstech-PF:INF (30)			➤ ( <i>t</i> ) dringt in die innere Region von ( <i>r</i> ), geht durch den Körper	
• éxi ðia-perási	<i>hab</i> - IPFV:NPST:3.SG PERL.INT (durch)-dringt-PF:INF			➤ ( <i>t</i> ) dringt in die innere Region von ( <i>r</i> ), geht durch den Körper	

<sup>55</sup> Abkürzungen: IPFV: Imperfektiv; NPST: Nicht-Vergangenheit

**Tab. 6.2: (Fortsetzung)**

Verbform	Glosse	Verbtyp	Spezifizierung von Thema/Relatum	Konstruktionstypen
Fortsetzung: <i>Dynamische / Kausative Verben</i> : Dynamizitätsveränderung nach Vollzug einer Bewegung (Bew.) / Handlung (Hdl.)				
• íne stereoméno	sein-3.SG befestig-PART.PASS:NOM.SG.N (56)	Unspezifische Fixierung Keine Angaben zu der genauen Art der Fixierung	<b>Bezug auf räumliche Eigenschaften / Anordnung der Entitäten (t + r):</b> ➤ (t) wird von (r) gestützt	→ <i>Resultativkonstruktionen</i> In unbestimmte Stellung / Lage lokalisiert worden sein <b>(Kausativ)</b>
• stírzete	sich stütz-MEDP:3.SG (58)			
• íne kolliméno	sein-3.SG kleb-PART.PASS:NOM.SG.N(53)	Spezifische Art der Fixierung von t an r durch Adhäsion / Befestigung	➤ (t) wird durch die Wirkung eines Klebstoffes / aufgrund einer Klebkraft in Kontakt mit einer Fläche (r) gebracht, bis t an r haftet	
• íne karfoména	sein-3.PL nagel-/einstech- PART.PASS:NOM. PL.N (22,50)		➤ (t) ist auf / an (r) mit einem Nagel befestigt. → instrumentalinkorporierendes Verb	
• íne karfitsoména	sein-3.PL mit.Nadel.befestig-PART.PASS:NOM. PL.N (22)		➤ (t) ist mit einer Nadel (r) befestigt. → instrumentalinkorporierendes Verb	
• íne ðeméno/i	sein-3.SG bind-PART.PASS:NOM.SG.N/F (4)		➤ (t) ist mit etwas (Stoffstreifen) um (r) herumgelegt, dass es (t) zusammenhält	

### 6.1.3 Lokalisationsvarianten im Überblick

Kommen wir abschließend auf die zu Beginn dieses Abschnitts angesprochene Aspekte zurück, so lassen sich folgende Schlüsse hinsichtlich der von den griechischen Sprechern gewählten Strategien ziehen:

- i) Die griechischen Sprecher verwenden die räumlich neutrale Präposition *se* in Kombination mit einem neutralen Verb. Lokalisierungen mittels *se* bieten eine Alternative zu Zuordnungen relativ zu einem Teilraum des Relatums. Die räumliche Relation wird nicht explizit kodiert, sondern wird aus dem Wissen über die typische Lage, die aus der Interaktion des Menschen mit den betreffenden Entitäten resultiert, inferiert. Die Basis für die Inferenzen der konkreten Relationen basiert somit hauptsächlich auf der Typikalität der lokalen Situationen. Die Präposition *se* tritt in dem Dataset in *allen* Lokalisationen und in Verbindung mit beliebigen Entitäten auf, welche unterschiedliche Gestalteeigenschaften aufweisen. Wir können daraus schließen, dass dieser Ausdruck keine Bedingungen hinsichtlich der Wahl des Relatums stellt. Weitere Anwendungsvarianten von *se*, auch wenn sie hier nicht näher behandelt werden konnten, suggerieren eine gestalt- und dimensionsneutrale Strukturierung des Raums.
- ii) Die gleichen Sprecher wählen eine Strategie, welche eine explizite Erwähnung der Region, die relativ zum Relatum bestimmt wird, verlangt. Zu diesem Zweck werden komplexe Adpositionen (wie *mésa se* oder *páno se*) verwendet, die auf der Basis eines Paradigmas von Lokaladverbien (z.B. *mésa*) in Kombination mit der einfachen Präposition *se* (oder nur in einzelnen Fällen im Dataset mit der Präposition *apó*) gebildet werden. Der Gebrauch der komplexen Adpositionen setzt voraus, dass die räumlichen Konzepte, die zur Gliederung des Relatum-Eigenortes herangezogen werden, jeweils bei seinen räumlichen Eigenschaften verankert werden. Aufgrund der vorgegebenen kommunikativen Situation und des Darstellungsmodus der räumlichen Verhältnisse auf den Bildern zeichnet sich deutlich die Tendenz der Sprecher ab, präzise auszudrücken, wo sich genau das Thema (bzw. sein Ort) relativ zum Ort des Relatums befindet. Die Spezifikation der Lokalisationsrelation findet ihren Ausdruck in der Wahl der entsprechenden Adverbien.
- iii) Zusätzlich zu den oben erwähnten Strategien gebrauchen die Sprecher des Griechischen *lokative* Verben, die spezifische Angaben zu der räumlichen

Anordnung der beteiligten Entitäten liefern. Dabei sind konkret die Raumkonzepte, die den Lokalisierungen zugrunde gelegt werden, von den räumlichen Eigenschaften aus beiden Partizipanten der Lokalisation, i.e. sowohl vom Thema als auch vom Relatum, abgeleitet. Die Lagebestimmung wird über die lexikalische Semantik der Verben inferiert. Im Vergleich zu den Präpositionalphrasen sind die lokativen Verben durch semantische Komplexität in Kombination mit Aspekt und bestimmten Restriktionen bzgl. der Eigenschaften der beteiligten Entitäten gekennzeichnet. Durch die Einführung eines in den Beschreibungen implizit gelassenen Agens werden Resultativkonstruktionen (i.e. *in einen Zustand gebracht worden sein*) gebildet, die den Endzustand einer vorangehenden Handlung oder Bewegung denotieren. Der Fokus der griechischen Sprecher ist in diesem konkreten Fall darauf gerichtet, *wie* die zu lokalisierende Entität in die betreffende Lage lokalisiert worden ist, und dies hängt nicht zuletzt von den Entitäten, die an einer gegebenen Konstellation beteiligt sind.

## 6.2 Analyse des Datensatzes

### 6.2.1 Normalformenreduktion und Auftretenshäufigkeiten

Dieser Abschnitt fokussiert auf die Auftretenshäufigkeiten der dokumentierten Verben und Präpositionen im Deutschen und Griechischen. Die unten stehende Tabelle (Tab. 6.3) stellt in einer Übersicht das Vorkommen der Präpositionen unabhängig von ihren semantischen Eigenschaften dar. Darin finden sich neben einfachen Formen (wie die deutschen Präpositionen ´in`, ´an` oder die griechische Präposition ´se`) auch eine Reihe von komplexen Präpositionen (z.B. ´páno se` oder ´mésa se`). Um nähere Informationen über die komplexen Präpositionalkonstruktionen des Griechischen und ihre kompositionellen Eigenschaften zu erhalten, möchte ich an dieser Stelle auf das Kapitel 3.3. verweisen, da dies nicht Gegenstand des vorliegenden Abschnittes ist. Darüber hinaus wird in der darauf folgenden Tabelle (Tab. 6.4) eine Übersicht über alle die Verben gegeben, die in dem Datensatz auftauchen. Dabei gilt es zu beobachten, dass die Verben an dieser Stelle der Arbeit einer Normalformenreduktion (nach dem *Stemming*-Verfahren) unterzogen wurden. Mit anderen Worten wurde sich für eine Reduktion der verschiedenen morphologischen Varianten eines Verbes auf eine einheitliche Form entschieden. Diese verschiedenen Verbformen entstehen – wie aus dem vorigen Kapitel zu entnehmen ist – z.B. durch die Konjugation (stecken → steckt / stecken → gesteckt) der Verben oder Deklination des passiven Partizips im Griechischen (z.B. *-ménos* (M) */-i* (W) */-o* (N)). So bekamen wir

viele morphologische Varianten eines Verbes, die mit einer geringen Häufigkeit in der Datenbasis vorkamen, welche wir nur für diesen Teil der Analyse unberücksichtigt lassen wollten. Der Grund dafür lag in dem Verfahren, welches wir zur systematischen Klassifizierung der Objektkonstellationen eingesetzt haben, und welches in den folgenden Kapiteln näher repräsentiert wird. Dabei sind die einzelnen Merkmale (konkret bezogen auf die Verbformen), die eine Objektkonstellation charakterisieren, für das Ergebnis der Clusteranalyse entscheidend. Viele diverse, irrelevante Merkmale hätten die Clusterbildung verzerren bzw. erheblich erschweren können, vor allem wenn auf deren Basis die Objektähnlichkeit bestimmt werden sollte (vgl. hierzu Bortz & Schuster, 2010). Die untenstehenden Auftretenshäufigkeiten beruhen also nicht auf den ursprünglichen Werten, auf die im letzten Abschnitt konkret eingegangen wurde, sondern auf den leicht modifizierenden Formen (bezogen auf die Verbformen). Tab. 6.3 stellt zunächst eine Übersicht der dokumentierten Präpositionen dar:

**Tab. 6.3: Häufigkeit des Auftretens von Präpositionen (einfachen & komplexen)**

Deutsch				Griechisch			
Präposition	Absolut	Relativ	Kumulativ	Präposition	Häufigkeit	Relativ	Kumulativ
an	463	38,58%	38,58%	se	490	40,83%	40,83%
auf	304	25,33%	63,92%	páno se	356	29,67%	70,50%
in	265	22,08%	86,00%	mésa se	168	14,00%	84,50%
um	111	9,25%	95,25%	jíro apó	67	5,58%	90,08%
neben	33	2,75%	98,00%	apó	48	4,00%	94,08%
durch	14	1,17%	99,17%	đípla se	35	2,92%	97,00%
innerhalb	3	0,25%	99,42%	kein LOK	14	1,17%	98,17%
von	2	0,17%	99,58%	ékso apó	12	1,00%	99,17%
über	2	0,17%	99,75%	mésa apó	4	0,33%	99,50%
rechts von	1	0,08%	99,83%	páno apó	3	0,25%	99,75%
vor	1	0,08%	99,92%	páno	1	0,08%	99,83%
hinter	1	0,08%	100,00%	điamésou	1	0,08%	99,92%
				píso apó	1	0,08%	100,00%

Die obige Tabelle stellt in absteigender Reihenfolge die Häufigkeit des Vorkommens aller verwendeten Präpositionen im Deutschen und Griechischen auf. Beginnend mit den deutschen Präpositionen fällt schnell auf, dass die lokalen Präpositionen, die mit 86% den Gesamtanteil des hier relevanten Ausdrucksinventars ausmachen, sind ´an`, ´auf` und ´in`. Sie kommen in der Datenbasis mit einer Häufigkeit jeweils von 38,6 %, 25,3% und 22,1% vor. Es folgt dann die Präposition ´um`, die bei der Beschreibung der vorgegebenen Lokalisationen mit insgesamt knapp 10% von den deutschen Vpn verwendet wurde.

Ein anderes Bild liefern hingegen die Daten der griechischen Befragten. Knapp 97% der Beschreibungen aller Lokalisationen enthielten insgesamt sechs lokale Präpositionen. Diese sind einerseits die einfachen Präpositionen ´se` (mit knapp 41% relativer Häufigkeit) und ´apó` (insg. 4%) sowie die komplexen Adpositionen ´páno se` (insg. 30%), ´mésa se` (insg. 14%), ´dípla se` (3%) und ´jíro apó` (knapp 6%). Besonders auffallend ist hierbei, dass die einfache Präposition ´se` mit Abstand am meisten von den griechischen Versuchspersonen in ihren Beschreibungen verwendet wird. Die am häufigsten verwendeten Präpositionen in den beiden Sprachen lassen sich an Hand der beiden folgenden Diagramme illustrieren:

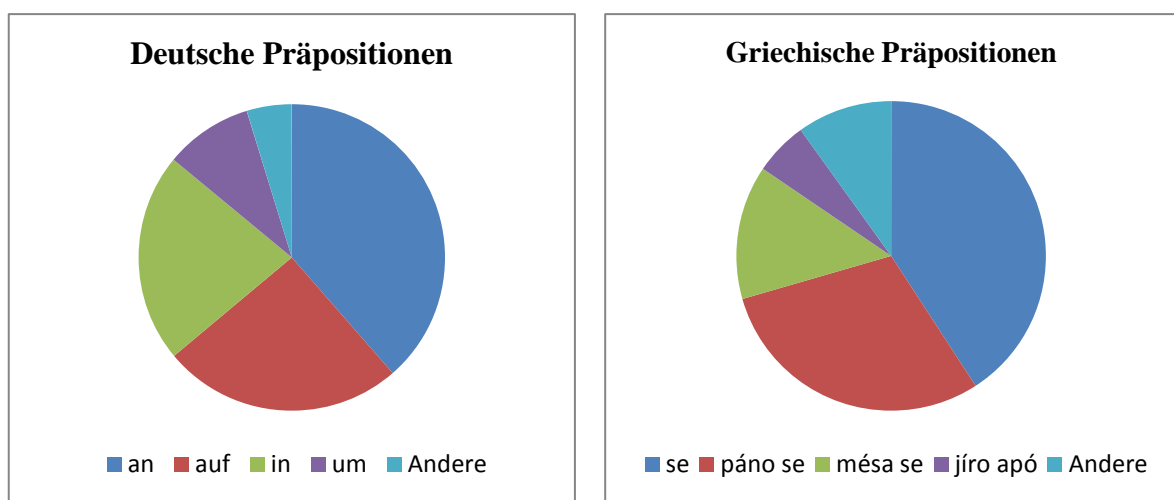


Abb. 6.1: Häufigkeitsverteilung der Präpositionen im Dataset

Die obigen Diagramme (Abb. 6.1) illustrieren die Auftretenshäufigkeiten der deutschen (r.) und griechischen Präpositionen (l.), die weiter oben in Tab. 6.3 repräsentiert wurden (die Präpositionen mit einer absoluten Häufigkeit weniger als 100 wurden zu der Gruppe ´Andere` zusammengefasst). Hierbei werden die vier gebräuchlichsten Präpositionen einander gegenübergestellt. Auf der einen Seite finden wir im Deutschen die lokalen Präpositionen ´an`, ´auf`, ´in` und ´um`, und die in der Beschreibung statischer Lokalisationen überwiegend vorkommen. Auf der anderen Seite tauchen in den griechischen Daten vor allem die Lokalausdrücke ´se`, ´páno se`, ´mésa se` und ´jíro apó` auf. Besonders interessant ist hierbei zweierlei: während die Lokalisierungen im Deutschen mittels der bereits erwähnten, spezifischen Ausdrücken erfolgt, erfüllen im Griechischen lediglich drei der aufgeführten Lokalisierungsausdrücke eine regionkonstituierende Funktion, diese sind ´páno se`, ´mésa se` und ´jíro apó`. Die letzten beiden unterscheiden sich, auch wenn sie eine gleiche Grundbedeutung mit der deutschen Präposition ´in` und



´um` aufweisen, sicherlich in ihrem Gebrauch; dies zeigt sich in der Häufigkeit ihres Vorkommens (168 vs. 265 bzw. 111 vs. 67) gegenüber den deutschen Lokalisierungsdrücken ´in` und ´um`. Diese Ergebnisse stellen einen ersten Hinweis darauf dar, dass die Sprecher des Griechischen und Deutschen die semantische Domäne der Lokalisierung unterschiedlich klassifizieren.

Die folgende Tabelle (Tab. 6.4) bietet einen Überblick über die verschiedenen Verben, die von den Vpn gebraucht wurden.

Tab. 6.4: Häufigkeit des Auftretens einzelner Verben

Deutsch				Griechisch				
Verben	Absolut	Relativ	Kumulativ	Verben	Übersetz.	Häufigkeit	Relativ	Kumulativ
sein	418	34,83%	34,83%	íne	sein	790	65,83%	65,83%
hängen	202	16,83%	51,67%	krémete	hängen	124	10,33%	76,17%
sitzen	128	10,67%	62,33%	foráo	tragen	45	3,75%	79,92%
liegen	92	7,67%	70,00%	pernáo	passieren	36	3,00%	82,92%
stehen	91	7,58%	77,58%	vrískete	s.befinden	27	2,25%	85,17%
stecken	39	3,25%	80,83%	káthete	sitzen	21	1,75%	86,92%
kleben	29	2,42%	83,25%	déno	binden	20	1,67%	88,58%
sich befinden	23	1,92%	85,17%	tilígo	wickeln	18	1,50%	90,08%
haben	19	1,58%	86,75%	akoubáo	berühren	16	1,33%	91,42%
aufspießen	16	1,33%	88,08%	karfóno	nageln, einstechen	12	1,00%	92,42%
lehnen	13	1,08%	89,17%	kolláo	kleben	11	0,92%	93,33%
schwimmen	12	1,00%	90,17%	stereóno	befestigen	8	0,67%	94,00%
umgeben	12	1,00%	91,17%	tripáo	einstechen	7	0,58%	94,58%
wickeln	11	0,92%	92,08%	periváli	umlegen, umstellen	7	0,58%	95,17%
befestigen	10	0,83%	92,92%	diapernáo	durch- dringen	6	0,50%	95,67%
wehen	7	0,58%	93,50%	kimátizei	wehen	6	0,50%	96,17%
tragen	6	0,50%	94,00%	pefto	fallen	5	0,42%	96,58%
krabbeln	6	0,50%	94,50%	karfítsóno	mit Nadel befestigen	5	0,42%	97,00%
umzäunen	5	0,42%	94,92%	perpatáo	laufen	5	0,42%	97,42%
gehen	5	0,42%	95,33%	topothesó	an Ort tun	3	0,25%	97,67%
binden	5	0,42%	95,75%	stróno	decken	3	0,25%	97,92%
durchbohren	4	0,33%	96,08%	aplóno	ausbreiten	3	0,25%	98,17%
fahren	4	0,33%	96,42%	pléi	schwimmen	3	0,25%	98,42%
durchstechen	4	0,33%	96,75%	anartó	hissen	2	0,17%	98,58%
kriechen	3	0,25%	97,00%	perifrásó	umzäunen	2	0,17%	98,75%
laufen	3	0,25%	97,25%	apotipóno	aufdrucken	2	0,17%	98,92%
wachsen	2	0,17%	97,42%	chóno	stecken	2	0,17%	99,08%
anhaben	2	0,17%	97,58%	stékete	stehen	2	0,17%	99,25%
einzäunen	2	0,17%	97,75%	kolibáo	schwimmen	1	0,08%	99,33%
abbilden	2	0,17%	97,92%	anemízei	wehen	1	0,08%	99,42%

umhaben	2	0,17%	98,08%	εφάπτete	<i>berühren</i>	1	0,08%	99,50%
hochkrabbeln	1	0,08%	98,17%	apeikonízetai	<i>abbilden</i>	1	0,08%	99,58%
herumwickeln	1	0,08%	98,25%	gérnw	<i>neigen</i>	1	0,08%	99,67%
prasseln	1	0,08%	98,33%	échi	<i>haben</i>	1	0,08%	99,75%
schlingeln	1	0,08%	98,42%	skarfalóno	<i>steigen</i>	1	0,08%	99,83%
hissen	1	0,08%	98,50%	stirízete	<i>s. stützen</i>	1	0,08%	99,92%
schrauben	1	0,08%	98,58%	kinoúme	<i>s. bewegen</i>	1	0,08%	100,00%
aufstechen	1	0,08%	98,67%					
flattern	1	0,08%	98,75%					
herumbinden	1	0,08%	98,83%					
aufdrucken	1	0,08%	98,92%					
steigen	1	0,08%	99,00%					
umgrenzen	1	0,08%	99,08%					
tropfen	1	0,08%	99,17%					
umwickeln	1	0,08%	99,25%					
schlagen	1	0,08%	99,33%					
entlangkrabbeln	1	0,08%	99,42%					
bohren	1	0,08%	99,50%					
durchspießen	1	0,08%	99,58%					
sich bewegen	1	0,08%	99,67%					
klettern	1	0,08%	99,75%					
anbinden	1	0,08%	99,83%					
spießen	1	0,08%	99,92%					
stechen	1	0,08%	100,00%					

Ähnlich aufgebaut wie die weiter oben aufgeführte Tabelle stellt auch Tab. 6.4 in absteigender Reihenfolge die (absolute und relative) Häufigkeit des Vorkommens aller verwendeten Verben im Deutschen und Griechischen auf. Betrachten wir an dieser Stelle die deutschen Verben, die am meisten gebraucht werden. Diese sind die Verben ´sein` (mit einer Gesamthäufigkeit von 35%) ´hängen` (17%) und ´sitzen` (11%), gefolgt von den Verben ´liegen` (8%) und ´stehen` (8%). Zusammen machen diese Verben einen Anteil von 78% aller Lokalisierungen, wobei die Positionsverben 43% des Gesamtanteils ausmachen. Da die Häufigkeit der restlichen Verben unter 5% liegt, wird auf diese Verben an dieser Stelle nicht weiter eingegangen. Eine große Anzahl von Verben mit einer relativ geringen Häufigkeit weist aber auch das Griechische auf. Nur zwei Verben, nämlich ´íne` (i.e. ´sein`) und ´krémete` (dt. ´hängen`) kommen sehr häufig vor; 76% aller Beschreibungen der griechischen Vpn werden mit diesen Verben beschrieben. Der Anteil aller weiteren Verben, die dokumentiert wurden, liegt unter 5%. Erwähnenswert ist in diesem Zusammenhang, dass die griechischen Pendants zu den deutschen Positionsverben

sitzen` (´káthete`), und ´stehen` (´stékete`) kommen nur vereinzelt vor (21 vs. 2 Nennungen jeweils). Die folgenden Diagramme illustrieren die obige Tabelle:

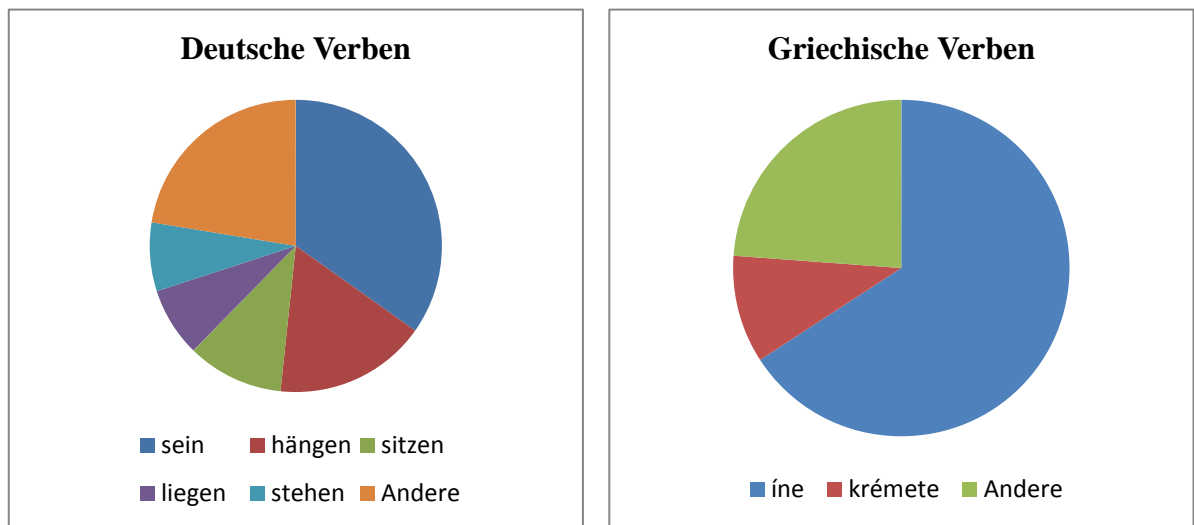


Abb. 6.2: Häufigkeitsverteilung der Verben im Dataset

In den obigen Diagrammen (Abb. 6.2) wird deutlich, inwiefern sich die beiden gegenübergestellten Sprachen voneinander unterscheiden. Auch wenn die vorgegeben räumlichen Konstellationen von den Befragten der beiden Sprachen mittels des neutralen Verbs ´sein` beschrieben werden, fällt dennoch auf, dass die griechischen Sprecher diesen Verbtyp am häufigsten genannt haben. Weiterhin unterscheiden sich die beiden Sprachen durch die weitere Auswahl an Verben, anhand derer die Lokalisierungen in beiden Sprachen erfolgen. Im Deutschen werden die Lokalisierungen außer durch das Verb ´sein` hauptsächlich durch Positionsverben vorgenommen. Diese umfassen die Verbformen ´hängen`, ´sitzen`, ´liegen` und ´stehen`. Im Griechischen hingegen wird häufig nur das Verb ´hängen` erwähnt. Die obigen Häufigkeitszahlen können als weiterer Indikator dafür gelten, dass sich Sprecher beider Sprachen (Griechisch und Deutsch) in der Art der Information unterscheiden, die in den Verben enkodieren. Dabei zeigt sich für die deutschen Sprecher ganz deutlich, dass wenn spezifische Verben verwendet werden, dann vornehmlich Positionsverben.

### 6.2.2 Prüfung auf Konsistenz der Antworten

An dieser Stelle war mein Interesse daraufhin gerichtet, zu überprüfen, inwieweit die Antworten der Versuchspersonen für jedes Einzelbild voneinander divergieren. Die dieser Analyse zugrunde liegende Leitfrage war nämlich die, ob, und wenn ja, in welchem Maß sich die Sprecher des Griechischen und Deutschen auf der Basis der von ihnen

verwendeten Formen (Verben und Adpositionen) einzig darüber sind, wie die ihnen vorgelegten Raumkonstellationen in der sprachlichen Kommunikation ermittelt werden. So können sich die Antworten der befragten Personen in Bezug auf eine Konstellation nicht nur in der Anzahl der produzierten Formen, sondern auch in der Verwendungshäufigkeit, in der jede dieser Formen in Bezug auf eine bestimmte Konstellation vertreten ist. Zur Beurteilung der Diversität wird also neben der Anzahl der verwendeten Formen die Frequenz des Vorkommens jeder Form berücksichtigt. An dieser Stelle ist nun ein Beispiel angebracht, um das Vorstehende nochmal konkret und dennoch exemplarisch vor Auge zu führen. Dabei wird gleich am Beispiel der in geschweiften Klammern gesetzten Verben deutlich, weshalb die Anzahl der verschiedenen Formen allein uns keinen Aufschluss über die Diversität der erhaltenen Antworten bieten kann:

Bild1: {Verb1, Verb1, Verb1, Verb1, Verb1}

Bild2: {Verb1, Verb2, Verb1, Verb3, Verb1}

Bild3: {Verb1, Verb2, Verb3, Verb4, Verb5}

Wie aus dem obigen Set von Antworten ersichtlich, lässt sich kein durchgängiges konsistentes Muster des Auftretens der verschiedenen Verben (V1-5) feststellen. Bei der Beschreibung der drei Einzelbilder haben alle fünf Probanden unterschiedlich häufig jedes Verb verwendet: während alle Vpn bei der Beschreibung des ersten Bildes dasselbe Verb (V1) verwenden (Null Diversität), gebrauchen sie bei dem zweiten Bild drei verschiedene Verben, hinsichtlich der Frequenz dominiert allerdings eindeutig Verb1. In dem dritten Bild sind alle Antworten gleichmäßig über die verschiedenen Verben verteilt (wie die befragten Personen, also volle Diversität). Offenbar hängt die Konsistenz der Antworten mit dem Träger<sup>56</sup> der Verteilung sowie mit der Verteilung selbst der verwendeten Formen zusammen. Somit hat Bild1 eine übereinstimmende (konsistente) Majorität bewirkt, im Vergleich zu den anderen beiden Sets der Antworten, die weniger konsistent sind (Bild1>Bild2>Bild3). Um die Diversität in dem Gebrauch der einzelnen Formen - bezogen jeweils immer auf ein vorgegebenes Bild – und auf dieser Weise die Konsistenz der Antworten erfassen zu können, wurde der *Simpson Index D* verwendet. Er quantifiziert die Diversität des erhaltenen Input-Sets für jede einzelne erfragte Konstellation. Je höher der Wert D ist, i.e. je mehr sich D der 1 nähert, desto größer ist die Konsistenz der Antworten.

---

<sup>56</sup> Als *Träger* bezeichnet man die Menge aller möglichen Verben oder Präpositionen, die bei der Beschreibung einer Konstellation benutzt werden können.

Bezogen auf die obigen fiktiven Beispiele ist der Wert D gleich 1 (für Bild 1), D ist 0.3 für Bild 2 und D gleicht 0 für Bild 3 (i.e. keine Konsistenz).

Zur Berechnung der Diversität für ein Bild mittels des Simpson-Indexes ist hier konkret wie folgt vorgegangen:

Angenommen werden bei der Beschreibung eines Bildes M unterschiedliche Verben (bzw. Präpositionen) gebraucht, d.h.  $\{v_1, v_2, \dots, v_M\}$  mit entsprechenden Frequenzen  $n_1, n_2, \dots, n_M$ , wobei die Menge der Formen nur diskrete Werte umfasst. Außerdem drückt N die Gesamtanzahl der zu einem Bild erhaltenen Antworten aus und gleicht (Gleichung 1):

$$N = \sum_{i=1}^M n_i \quad (\text{Gleichung 1})$$

An dieser Stelle sind wir in der Lage, den Simpson-Index mit folgender Gleichung (2) anzuwenden:

$$D = \sum_{i=1}^M \frac{n_i(n_i - 1)}{N(N - 1)} \quad (\text{Gleichung 2})$$

Somit bekamen wir den Simpson-Index für jede vorgegebene räumliche Situation und für jede Sprache separat. So gelang uns, die Diversität der erhaltenen Antworten bezüglich jeder vorgegebenen räumlichen Situation zu quantifizieren. Nun werden im Nachstehenden die Ergebnisse aus dieser Berechnung des D - Indizes separat für die hier im Mittelpunkt stehenden deutschen und griechischen Präpositionen und Verben dargestellt. Wenn die Versuchspersonen bei ihren Antworten bezüglich einer Lokalisation überwiegend die gleiche Form (sei es Verb oder Präposition) erwähnten, dann impliziert bzw. führte dies zu einem höheren D-Wert (also gar keine Diversität). Und genau dieses Bild liefern uns beispielsweise die deutschen Präpositionen (im Vergleich zu den griechischen Präpositionen) in dem Diagramm (Abb. 6.3), welches darauf folgt. Dabei beruhen die ermittelten D-Werte auf allen vorgegebenen Bildern des Datensatzes (die Werte wurden auf ein Vielfaches von 0,05 gerundet).

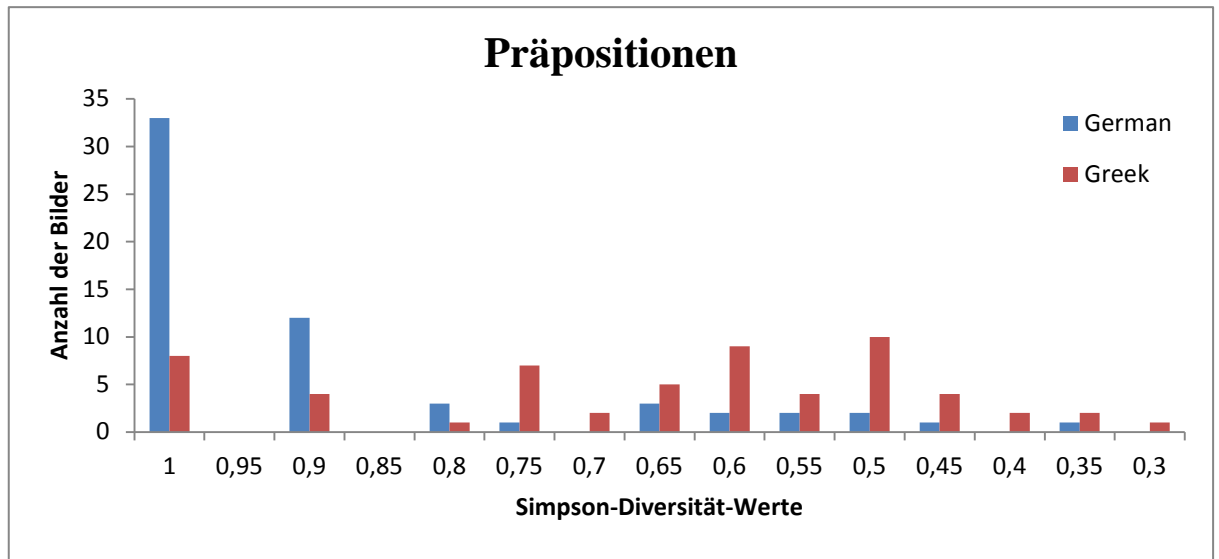


Abb. 6.3: Vergleichende Konsistenzprüfung der deutschen und griechischen Präpositionen

Wie das obige Balkendiagramm illustriert, zeichnet sich in den Antworten der deutschen Versuchspersonen ein hohes Maß an Übereinstimmung bezüglich der von ihnen verwendeten Präpositionen ab. So gebrauchten alle 20 Versuchspersonen bei der Beschreibung von insgesamt 33 (von 60) räumlichen Konstellationen genau die gleiche Präposition, was zu einem Ergebnis von  $D=1$  führte (was wiederum eine sehr hohe Konsistenz impliziert). Das ist auch hier der höchste Wert, den auf der Basis der Antworten der deutschen Versuchspersonen berechnet wurde. Aber auch der Wert von  $D=0,9$  zeigte eine ähnliche, sehr hohe Übereinstimmung in dem Gebrauch von Präpositionen; dieses Ergebnis betraf die Antworten der deutschen Sprecher in Bezug auf insgesamt zwölf Konstellationen. Dabei war der kleinste der ermittelbaren Werte  $D=0,35$ . Die räumlichen Konstellationen, die ein sehr diverses Set von Antworten ergaben (Simpson Diversität Index,  $D < 0,5$ ), waren, sind die TopRel 60 (hier erscheint das Thema (Haus) in dem vorhandenen Innenraum von dem Relatum (Zaun)) und die TopRel 70 (hier ist das Relatum (Nadel) partiell umschlossen von dem Thema (Apfel)). Es sei an dieser Stelle für den interessierten Leser noch angemerkt, dass alle Bilder, die den Versuchspersonen vorgelegt wurden, sich in dem Appendix zu finden sind.

Anders als die deutschen Sprecher kennzeichnen sich die griechischen Antwortenden durch ein reiches Set von Antworten. Der höchste  $D$ -Wert ist im Griechischen dem obigen Diagramm nach  $D=1$  und der geringste  $D=0,3$  (gegenüber  $D=0,35$  im Deutschen). Der Wert, der am häufigsten verzeichnet ist, betrifft den  $D=0,5$  und kommt in insgesamt zehn räumlichen Konstellationen vor. Insgesamt resultieren aus der Berechnung der Antworten

der griechischen Sprecher zusammen neun räumliche Situationen, die ein sehr diverses Set von Antworten im Hinblick auf den Gebrauch der Präpositionen ergaben (Simpson Diversität Index,  $D < 0,5$ ). Es sei hier nochmal angemerkt, dass sich die oben dargestellten Werte nach Berechnung der verwendeten Präpositionen pro Bild und für jeden Sprecher ergaben.

Kommen wir nun zu den Verben. Entsprechend zur obigen Vorgehensweise fasst das folgende Diagramm (Abb. 6.4) die Simpson-Diversität-Werte für alle Bilder auf der Basis der Verben im Deutschen und Griechischen zusammen.

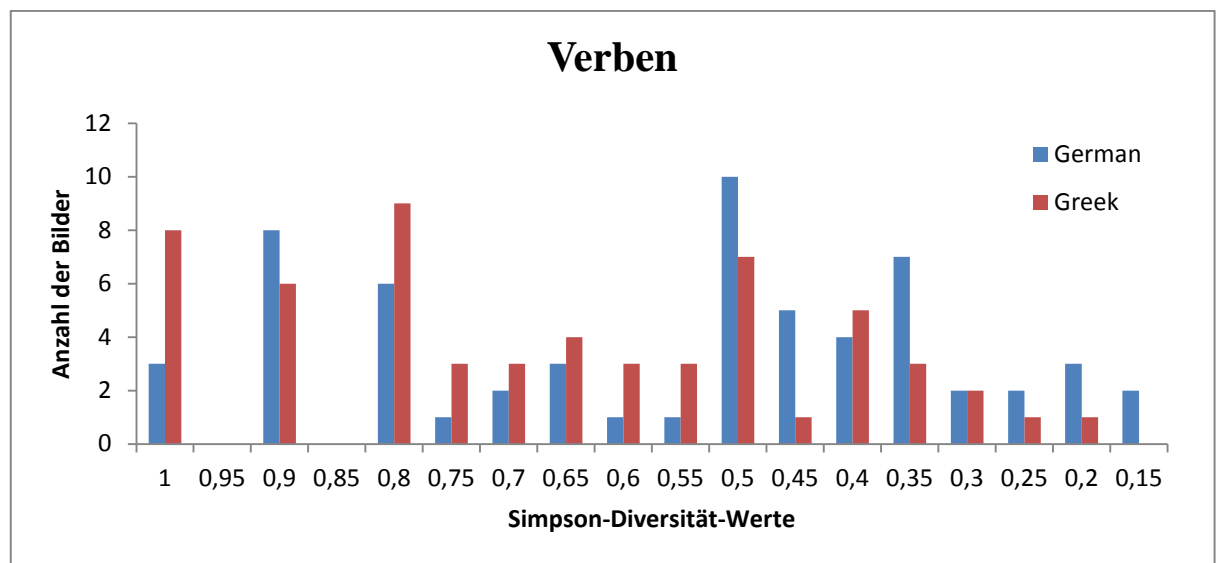


Abb. 6.4: Vergleichende Konsistenzprüfung der deutschen und griechischen Verben

Das obige Diagramm liefert nun gegenüber der ersteren Darstellung ein leicht unterschiedliches Gesamtbild der D-Werte für die deutschen Antwortenden im Hinblick auf die zu beschreibenden räumlichen Situationen. So lässt sich folgendes beobachten: Die höchste Frequenz liegt bei  $D=0,5$ . Der Simpson-Index fällt bei den meisten (deutschen) Verben niedrig ( $D \leq 0,5$ ) aus und erreicht nur in drei Konstellationen den maximalen Simpson-Wert von  $D=1$ , während die meisten Bilder (insg. zehn) einen mittleren Index von  $D=0,5$  besitzen. Dabei ergab die Berechnung aller Antworten, die anhand der Bilder 60 und 70 (s.o.) elizitiert wurden, den geringsten D-Wert (Simpson Diversität Index,  $D < 0,25$ ), auf.

Was das Griechische anbetrifft, verzeichneten den höchsten Wert ( $D=1$ ) hier insgesamt acht räumliche Konstellationen, in denen das gleiche Verb verwendet wurde. Der geringste Wert lag bei  $D=0,2$  und wurde nur bei der Beschreibung einer Lokalisation verzeichnet

(TopRel 56). Insgesamt fällt der Simpson-Index bei den meisten Verben höher als bei den deutschen Verben ( $D > 0,5$ ). Letztere Beobachtung betrifft insgesamt 39 Einzelkonstellationen. Daraus lässt sich folgern, dass sich im Wesentlichen in den Antworten der griechischen Sprecher ein höheres Maß an Übereinstimmung im Vergleich zu den deutschen Sprechern bezüglich der Beschreibung der ihnen vorgelegten Bilder abzeichnet.

Zusätzlich wurde für die korrespondierten Bilder die Simpson D-Werte verglichen, um die Korrelation zwischen den Verben und Präposition in den beiden Sprachgruppen zu überprüfen. Durch die Berechnung des Korrelation-Koeffizienten ergab sich für die Verben  $D=0,18$  und für die Präpositionen  $0,09$ . Daraus lässt sich schließen, dass es keine Korrelation zwischen den Koeffizienten der D-Werte, die für das Griechische und das Deutsche berechnet wurde, besteht.

Nachdem der Simpson-Index für jedes Einzelbild (in beiden Sprachen) separat berechnet wurde, wurde der Mittelwert des Simpson-Indizes für jede Sprache errechnet (Gleichung 3), um die gesamte Konsistenz beurteilen zu können. Dabei wird die Zahl der verwendeten Bilder mit  $B$  repräsentiert, der Mittelwert der Simpson-Indexe lautet:

$$\bar{D} = \frac{1}{B} \sum_{i=1}^B D_i \quad (\text{Gleichung 3})$$

In der folgenden Tabelle (Tab. 6.5) sind alle Mittelwerte der Simpson-Indexe separat für Verben und Präpositionen für jede Sprache (Deutsch und Griechisch) zusammengefasst.

**Tab. 6.5: Simpson-Index (Mittelwerte)**

	<i>Verben</i>	<i>Präpositionen</i>
Deutsch	<b>0.56</b>	<b>0.88</b>
Griechisch	<b>0.66</b>	<b>0.65</b>

Anhand dieser Tabelle lässt sich festhalten, dass sich die Sprecher des Deutschen beim Gebrauch der Präpositionen konsistenter (mit einem Wert von  $D=0.88$ ) als die griechischen Probanden ( $D=0.67$ ) verhielten. Im Unterschied dazu weisen die Verben, die die griechischen Versuchspersonen gebraucht haben, mehr Konsistenz ( $D=0,66$ ) auf, als die von den deutschen Sprechern verwendeten Mittel (der D-Wert liegt hier bei  $0,56$ ).



An dieser Stelle wurde ein statistischer Test durchgeführt, um die beiden Sprachgruppen im Hinblick auf die interessierenden Mittelwerte der Simpson-Indexe miteinander zu vergleichen. Diese erfolgte trotz keiner Korrelation zwischen den ermittelten D-Werten und den vorgegebenen Bildern über einen gepaarten *t*-Test. Dabei ergab sich für die Präpositionen ein *p*-Wert von  $4.06e-10$  und somit ein sehr signifikanter Unterschied im Verhältnis zu den beiden Populationen. Für den Gebrauch der Verben ergab sich ein *p*-Wert von 0.01387. Somit konnten wir auch hier einen sehr starken signifikanten Unterschied beobachten. Da der empirische *t*-Wert niedriger als der kritischen Wert von  $p=0,5$  ist, kann die Nullhypothese (Sprachen sind gleich) angesichts dieser Ergebnisse verworfen werden.

### 6.3 Ergebnisse der Clusteranalyse

Wie in §5.3 bereits kurz angesprochen, wird mit *Clustering* die systematische Klassifizierung oder mit anderen Worten die Einteilung einer Menge von Zufallsvariablen in verschiedene Gruppen bzw. Klassen verstanden (u.a. Bortz & Schuster, 2010). Dementsprechend wird Aufgabe des vorliegenden Abschnittes sein, die vorgegeben räumlichen Konstellationen auf der Basis der verzeichneten Mittel zu clustern. Dadurch erhoffen wir uns genaue Erkenntnisse über die semantischen Kategorien (i.e. die Verben und Präpositionen) und ihre interne Beschaffenheit einerseits, andererseits über die Beziehung zwischen den verbundenen Kategorien. Eine entscheidende Rolle für die Durchführung des Clusterprozesses spielen dabei die Merkmale sowie die Methode zur Messung der Ähnlichkeit der Bilder. Um die Ähnlichkeit zwischen zwei Bildern beurteilen zu können, müssen die verschiedenen Werte, die es zu einem Merkmal gibt, in der gleichen Form sein. Deshalb wurde als Vorbereitung auf den Prozess des Clusterings, ähnlich wie im vorangegangenen Abschnitt (vgl. 6.2.1) vorgegangen wurde, unser Data-Set einer Normalformenreduktion (bekannt auch als *Stemming*-Verfahren) unterzogen, damit der später präsentierte Algorithmus diverse morphologische Varianten eines Verbs (z.B. *ist/sind*) als gleiche Form erkennen kann (*sein*). Andernfalls werden die verschiedenen Formen des gleichen Verbs von der Methode der Ähnlichkeitsmessung als zwei verschiedene Verben identifiziert, was wiederum dazu führen kann, dass zwei Bilder, die hohe Ähnlichkeit aufweisen, als verschieden oder mehr noch als unähnlich betrachtet werden. Berücksichtigt werden somit die Infinitivformen (bezogen auf die deutschen Verben) bzw. die erste Person Singular (bezogen auf die griechischen Verben) der Verben für verschiedene Merkmalswerte.

Zunächst wurde eine Pivot-Tabelle mit den zugrunde liegenden Daten in zusammengefasster Form (anhand der auftretenden Häufigkeiten) zusammengestellt. Dabei stellten die Zeilen die Einzelbilder, und die Spalten die dokumentierten Verben und Präpositionen (Merkmale) dar. Somit ergaben sich für jede Sprachgruppe zwei Tabellen, die die Auftretenshäufigkeiten von jedem Verb und jeder Präposition pro Bild enthielten. Die resultierten Spalten mit den Frequenzen der einzelnen Formen wurden anschließend verwendet, um die Ähnlichkeit der Einzelbilder durch den Gebrauch des euklidischen Abstandmaßes<sup>57</sup> im Clusterprozess zu beurteilen.

Nehmen wir nun hier den Fall an, bei der wir die Ähnlichkeit zwischen zwei Bildern, nämlich von Bild1 und Bild2, die durch eine Set von Verben  $\{v_1, v_2, \dots, v_M\}$  (diese sind diskrete Werte) messen wollen würden, beschrieben wurde.

Für Bild1 lassen sich die Vorkommenshäufigkeiten des obigen Set von Verben  $(n_{11}, n_{12}, \dots, n_{1M})$  und für Bild2 entsprechend die Häufigkeiten  $(n_{21}, n_{22}, \dots, n_{2M})$  beobachten. Das euklidische Abstandsmaß wird dann aus der Wurzel der Summe der quadrierten Differenzen zwischen den Häufigkeitswerten der beiden betrachteten Bilder wie folgt errechnet:

$$d_{12} = \left[ \sum_{i=1}^M (n_{1i} - n_{2i})^2 \right]^{1/2} \quad (\text{Gleichung 4})$$

Mit der euklidischen Distanzfunktion sind wir imstande, die Ähnlichkeit zwischen den paarweise betrachteten Bildern zu messen bzw. zu quantifizieren. Je größer der Abstand ist, desto geringer ist die Ähnlichkeit zwischen den Bildern. Nun können auf der Basis der ermittelten Ähnlichkeiten die uns zur Verfügung stehenden Objekte (bzw. Bilder) des Data-Sets so gruppiert werden, dass die Objekte innerhalb eines Clusters eine möglichst

---

<sup>57</sup> Es sei an dieser Stelle angemerkt, dass wir, neben dem hier angewandten, und sonst sehr gebräuchlichen euklidischen Abstandsmaß, wodurch die Ähnlichkeit zweier Objekte quantifiziert wird, weitere Abstandsfunktionen ausprobiert haben, wie die *Jaccard*-, *Hamming*- oder die *City-Block*-Metrik, die zu verschiedenen Clusterbildungen führten. Entscheidend für die hier getroffene Wahl war eigentlich einzig das Ergebnis des Clusterings, welches erzielt wurde, zumal es die Häufigkeit des Gebrauchs der gegebenen Formen nutzte (Im Vergleich beispielsweise zu der *Jaccard*-Metrik, die Majid et al. (2007) verwendet und bei der es einzig und allein darum geht, ob eine Form gebraucht wird oder nicht und ignoriert dabei die Häufigkeiten. Dies führe konkret in unseren Analysen zu der Bildung einiger großen Clustern, die auch solche Bilder umfassten, die große Deviationen in den Frequenzen der Verben und der Präpositionen aufwiesen).

hohe und mit den Objekten außerhalb des gegebenen Clusters eine möglichst geringe Ähnlichkeit haben.

Zu diesem Zweck wird die *agglomerative* hierarchische Clusteranalyse (wird auch als die *Bottom-up*-Methode des hierarchischen Clusterings bezeichnet) mit *Average Linkage*<sup>58</sup> durchgeführt, die mit der feinsten Partitionierung beginnt und die Anzahl der Cluster schrittweise verringert. Dabei bildet jedes Bild zu Beginn ein eigenes Cluster. In jedem Schritt wird dann jedes Objekt zu einem Cluster mit demjenigen Objekt fusioniert, die die kleinste Distanz (bzw. die größte Ähnlichkeit) aufweist. Die Ähnlichkeit wird mit der euklidischen Abstandsfunktion quantifiziert, wie im Vorstehenden beschrieben. Mit diesem clusteranalytischen Verfahren, bei dem jede vorgegebene räumliche Konstellation zunächst als ein eigenes Cluster aufgefasst wird, werden die jeweils einander nächsten Cluster (d.h. die Bilder mit der größten Ähnlichkeit) zu einem neuen Cluster zusammengefasst. Damit verringert sich schrittweise die Anzahl der Cluster um eins, bis alle Bilder in einem einzigen Cluster zusammengefasst sind. An dieser Stelle endet auch der Algorithmus. Vorausgesetzt also, dass bei der Beschreibung zweier Bilder eine bestimmte Form (sei es Verb oder Präposition) mit hoher Frequenz verwendet wurde, dann werden sie auch mit großer Wahrscheinlichkeit in dem gleichen Cluster fusioniert, schon in den ersten Schritten des Clusterings. Im Vergleich dazu, werden zwei Bilder zwar genau mit derselben Form, aber mit deutlichen Unterschieden in ihren Auftretenshäufigkeiten beschrieben, dann wird mit großer Wahrscheinlichkeit erwartet, dass die betreffenden Bilder in voneinander verschiedene Cluster unterteilt werden, zwischen denen eine große Distanz bestehen wird.

Die hier praktizierte hierarchische Clusteranalyse mit euklidischer Distanz wurde, wie bereits am Anfang dieses Abschnittes erwähnt, separat für Verben und Präpositionen in beiden Sprachen durchgeführt. Die Ergebnisse von jedem Clustering werden zu Beginn jedes Abschnittes grafisch anhand von Dendrogrammen (i.e. mithilfe einer Baumstruktur) dargestellt (Abb. 6.6 – Abb. 6.9); sie zeigen en détail die Cluster, die gebildet wurden, sowie die einzelnen Stufen, auf denen die Clusterbildungen fusioniert werden. Auf der horizontalen Achse wird die Distanz zwischen zwei Clustern, die miteinander vereinigt

---

<sup>58</sup> Es geht hierbei konkret um eine Methode, die der oben repräsentierte Algorithmus verwendet, um zwei Cluster miteinander zu vereinen. Bei der als 'Average Linkage' bezeichnete Methode (auch genannt als 'group average') wird der Durchschnitt aller Objektdistanzen für je zwei Cluster berechnet. Fusioniert werden dann diejenigen Cluster miteinander, die den kleinsten Durchschnittsabstand aufweisen.

werden, um ein neues Cluster zu bilden, repräsentiert. Der kleinste Wert liegt bei 0 und steht für maximale Ähnlichkeit (in der Beschreibung der Bilder wurden dieselben Verben mit exakt derselben Häufigkeit verwendet), während der höchste Wert ~25 eine hohe Unähnlichkeit repräsentiert. Auf der vertikalen Achse sind alle behandelten Bilder mit einer kurzen Beschreibung (Thema–Relatum) aufgenommen; zusätzlich sind die Nummern der Bilder wie in dem Data-Set nochmal aufgeführt. Innerhalb des Dendrogramms werden durch senkrechte Trennlinien die vorgenommenen Clusterbildungen markiert, während die Länge jeder Linie die Distanz, auf deren Basis die Ähnlichkeit der Cluster gemessen wird, kennzeichnet. Bevor wir uns gleich in den nachstehenden Abschnitten konkret den Ergebnissen der einzelnen Clusteranalysen zuwenden, wollen wir das Vorstehende mit einem Beispiel-Dendrogramm (Abb. 6.5) aus unserem Datensatz kurz illustrieren. Zur Durchführung des oben beschriebenen Clusterprozesses wurde eine Anwendung in der Programmiersprache *Python 3* (Pilgrim, 2009) mit Hilfe der *SciPy*-Bibliothek (Jones et al., 2001) erstellt.

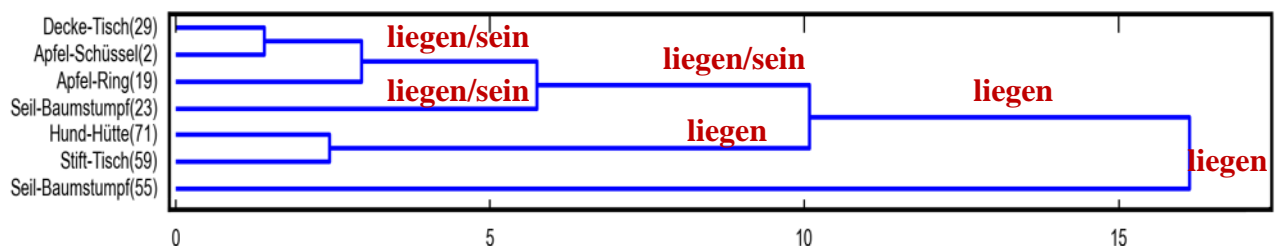


Abb. 6.5: Dendrogramm einer Clusterbildung

Dieses Dendrogramm stellt einen sehr kleinen Ausschnitt aus dem Dendrogramm dar, welches aus einer Untermenge der Konstellationen aus dem ursprünglichen Data-Set entstanden ist, wenn als Merkmale die deutschen Verben verwendet werden. Es ist von links nach rechts zu lesen und illustriert schrittweise in dieser Richtung die auf den einzelnen Fusionsstufen vorgenommenen Clusterbildungen. Jede Zeile des Dendrogramms repräsentiert ein Einzelbild. Die Clusters, die zu Beginn fusioniert werden (sie erscheinen linkerseits), haben die größte Ähnlichkeit zueinander und sind durch das Vorkommen gemeinsamer (gleicher) Verben gekennzeichnet. In den nächsten Schritten des Algorithmus weisen die Clusters, die gebildet werden, immer eine geringere Ähnlichkeit zueinander auf. Entsprechend nimmt die Zahl der gemeinsamen Verben ab.

Wie aus dem obigen Dendrogramm zunächst zu erkennen ist, bilden die Bilder 2 und 29 zusammen das erste Cluster. Der Grund hierfür ist darin zu sehen, dass in beiden Konstellationen die Verben *sein* und *liegen* fast mit derselben Häufigkeit gebraucht

wurden (dies impliziert eine hohe Ähnlichkeit). Erst in einem zweiten Schritt wurde das Bild 19 mit dem ersten Cluster vereint. Bei dessen Beschreibung wurden zwar auch hier die bereits genannten Verben mit einer sehr großen Häufigkeit beobachtet, dennoch tauchen in den Antworten zusätzlich die Verben *sich befinden* und *stehen* (jeweils einmal). Sie sind also mit den ersten beiden fusionierten Bildern sehr ähnlich aber dennoch nicht völlig identisch. Eine geringe Distanz (d.h. große Ähnlichkeit) weisen auch die Bilder 59 und 71, zumal in ihrer Beschreibung vorwiegend das Verb *liegen* auftaucht. Die Länge jeder Linie zeigt die Distanz, auf deren Basis die Ähnlichkeit der betreffenden Bilder gemessen wird. Alle Bilder werden zu einem Cluster mit dem Bild 55, der einen noch höheren Distanzwert (aufgrund der darin beobachteten Diversität an Verben) aufweist, zusammengefasst. Das Verb, welches hier hauptsächlich zu der Bildung der Clusters beiträgt, weil in allen oben behandelten Bildern mit der größten Häufigkeit vorkommt, ist *liegen*. Das ist auch das einzige gemeinsame Verb in den zuletzt fusionierten Clustern. So können wir sehen, dass die Cluster, die früh (d.h. in den ersten Schritten des Algorithmus) gebildet werden, mehr gemeinsame Verben haben im Vergleich zu den Clustern, die später vereint werden.

### 6.3.1 Hierarchisches Clustering der Verben

Beginnend mit den Ergebnissen des Clusterings der Bilder auf Basis der Verben in beiden Sprachen setzten wir nun unsere Ausführungen mit der Darstellung unser aller ersten Dendrogramms, welches auf den Gebrauchshäufigkeiten der *deutschen* Verben im Data-Set beruht, fort. Abb. 6.6 veranschaulicht graphisch die auf den verschiedenen Fusionsstufen durchgeführten Clusterbildungen, die aus der agglomerativen hierarchischen Clusteranalyse mit euklidischen Abstandsmaß hervorgingen. Entsprechend den Ausführungen im vorigen Abschnitt wird in unserem Dendrogramm ganz deutlich das hierarchische System, welches durch die sukzessive Vereinigung der zwei jeweils ähnlichsten Clustern erzeugt wird, abgebildet. Besonders interessant ist hierbei, dass die Verben, die in den letzten Fusionsstufen der Clusters vorkommen, genau die gleichen Verben wie in dem Abschnitt 6.2.1 sind, in dem die gebräuchlichsten Verben im Data-Set vorgestellt wurden. Der Grund dafür ist darin zu sehen, dass diese Verben in allen Subclustern auftauchen, was dazu führt, dass sie eine hohe Auftretenshäufigkeit im Data-Set haben. Konkret verwenden die deutschen Vpn bei der Beschreibung topologischer Lokalisationen neben dem neutralen Verb *sein*, hauptsächlich die Verben *liegen*, *stehen*,

*sitzen* und *hängen* (vgl. Abb. 6.6, S. 151). Werfen wir an dieser Stelle einen genaueren Blick auf das Dendrogramm der Clusterbildung:

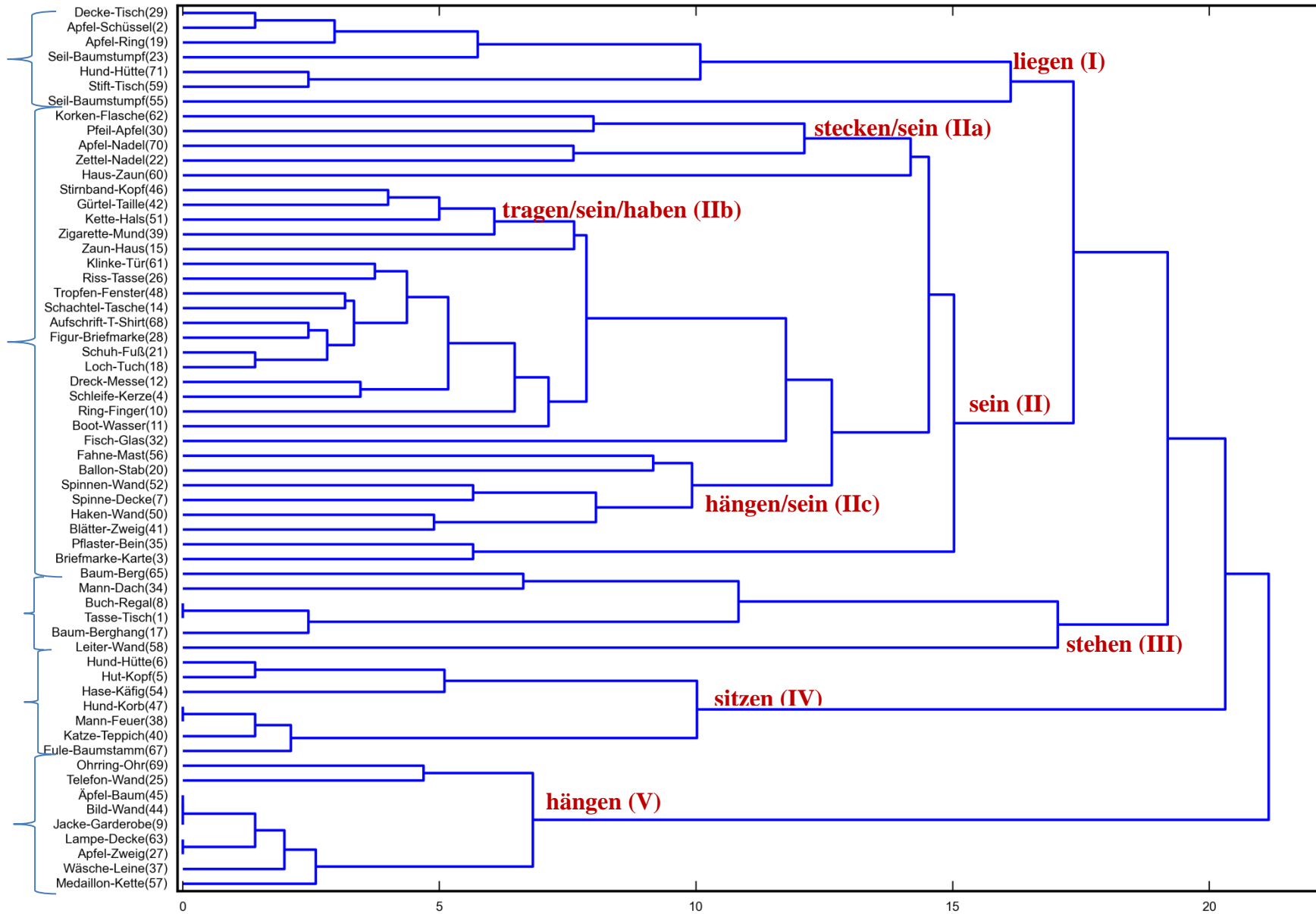


Abb. 6.6: Cluster-Dendrogramm für deutsche Verben

Die Bilder, die die größte Ähnlichkeit (ermittelt auf der Basis der Häufigkeit des Gebrauchs der vorkommenden Formen) aufweisen, werden dem Vorstehenden zufolge in einem Cluster fusioniert. Insgesamt lassen sich fünf distinkte Kategorien identifizieren (s.o.). Wie weiter oben aufgeführt, reflektieren vier dieser Kategorien deutlich die Tendenz der deutschen Vpn, sehr häufig Positionsverben in ihren Beschreibungen zu gebrauchen. Am oberen Rand des Dendrogramms wird das erste Hauptcluster (I) mit dem Verb 'liegen' repräsentiert, welches auch das Merkmal ist, welches alle zugehörigen Bilder gemeinsam haben.

Im Zentrum des Dendrogramms befindet sich ein großes Hauptcluster (II), das von den Befragten oftmals mit dem Oberbegriff *sein* belegt wurde. In ihm enthalten sind viele Subclusters, denen eine Reihe verschiedener Verben zugeordnet wurden. Am oberen Rand befindet sich das erste Subcluster (IIa), welches durch eine Vielzahl von Verben gekennzeichnet ist, wobei alle untergeordnete Clusters die Verben *sein* und *stecken* gemeinsam haben. Andere Verben, die bei der Beschreibung dieser Konstellationen verwendet wurden, sind u.a. *aufspießen*, *durchbohren*, *stechen*, *aufstechen*. Abgegrenzt vom ersten Subcluster (IIa) befindet sich unterhalb von diesem das zweite Subcluster (IIb), in dem die deutschen Sprecher die Verben *tragen*, *haben* und *sein* einander zuordneten. Das dritte Subcluster wurde oftmals mit den Verben *hängen* und *sein* belegt.

Eine wichtige Rolle für die Fusion des dritten Hauptclusters (III), das sich im unteren Rand unseres Diagramms findet, spielt das Positionsverb *stehen*.

Ebenso am unteren Rand befinden sich zwei weitere, gut voneinander separierbare Hauptcluster, die mit den Verben *sitzen* (IV) und *hängen* (V) hauptsächlich belegt wurden. Des Weiteren wurde diesen beiden Clustern jeweils das Verb *sein* zugeordnet. Diese sind auch die einzigen Verben, die in diesen Clustern, auch wenn mit unterschiedlicher Häufigkeit, belegt wurden.

Die nächste Abbildung (Abb. 6.7) zeigt im Vergleich zum Vorstehenden das Dendrogramm, welches das Clustering auf Basis der *griechischen* Verben ergab:



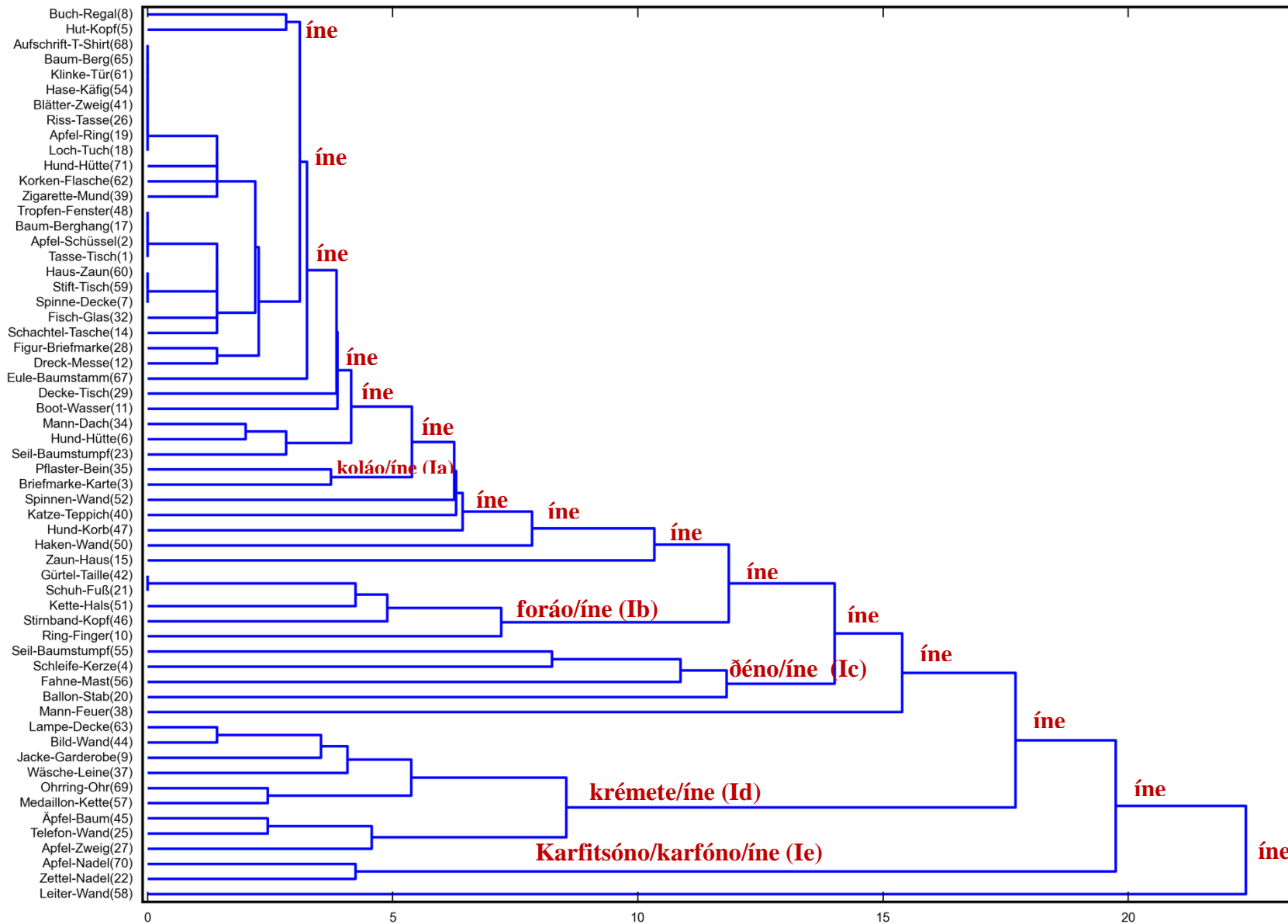


Abb. 6.7: Cluster-Dendrogramm für griechische Verben

Das äquivalente Dendrogramm, das auf Basis der griechischen Verben entstand, bietet uns ein unterschiedliches Bild im Vergleich zu den deutschen Verben. In allen vorgegebenen Konstellationen wurde das Verb *íne* (dt. *sein*) verwendet, d.h., dass dieses Verb immer in den paarweise fusionierten Clustern enthalten ist. Wie aus dem Dendrogramm ersichtlich, taucht dieses gemeinsame Verb auch in den beiden, auf den letzten Fusionsstufen vorgenommenen Clustern zusammengefasst, da es das Verb *íne* nur einmal beinhaltet (im Vergleich zu den anderen Bildern, in denen dasselbe Verb häufiger belegt wurde). Dieses letzte, allumfassende Cluster wird also durch den sehr häufigen Gebrauch des neutralen Verbs *íne* (dt. *sein*), welches in der Beschreibung *aller* vorgegebenen Lokalisationen auftaucht, bestimmt. In einigen der Bilder ist dies auch das einzige Verb, welches mit 100% relativer Häufigkeit gebraucht wird. Diese Bilder sind in unserem Dendrogramm in einem Cluster zusammengelegt und erhalten auf unserer Skala den null Wert, der mit maximaler Ähnlichkeit gleichzusetzen ist. Hierbei handelt es sich um die Gruppe der Bilder von der Nummer 68 abwärts (bis Bild-Nummer 18); zusammen werden sie zu einem einzigen Cluster zusammengefasst (weil sie durch ein einziges Verb beschrieben sind, i.e. das Verb *íne*). Ähnliches gilt für noch zwei weitere Sets von Bildern (48, 17, 2, 1 und 7, 59, 60), in denen genau dieselben Verben zu finden sind. Es handelt sich dabei um die neutralen Verben *íne* und *vrískete* (dt. *sich befinden*).

Ähnlich wie im vorigen Dendrogramm haben wir des Weiteren versucht, weitere Subclusters zu identifizieren bzw. abzugrenzen. Die im Folgenden repräsentierten Subclusters haben als einziges gemeinsames Merkmal das Verb *íne*. Ungefähr im Zentrum des Dendrogramms befindet sich ein Subcluster (Ia), das von den griechischen Sprechern oftmals mit dem Oberbegriff *koláo* (dt. *kleben*) belegt wurde. Weiter unten befindet sich ein weiteres Subcluster (Ib), denen das Verb *foráo* (dt. *tragen*) zugeordnet wurde. In dem dritten Cluster (Ic), welches wir abgrenzen konnten, wurde das Verb *óéno* (dt. *binden*) oftmals belegt, während dem vierten Subcluster (Id) das Verb *krémete* (dt. *hängen*) zugeordnet wurde. Das fünfte Subcluster (Ie) enthält hingegen die Verben *karfítsóno* (dt. *mit Nadel befestigen*) und *karfóno* (dt. *einstecken*). Die meisten verschiedenen Verben tauchen in der Beschreibung des letzten Bildes (58) in unserem Dendrogramm auf, welches eine Leiter an einer Wand zeigt. Deshalb weist das genannte Bild auch die Maximum-Distanz (Maximum-Unähnlichkeit) auf.

Es sei hier abschließend angemerkt, dass in den Antworten der griechischen Vpn das neutrale Verb ´sein` in allen Clustern dominiert, eine Beobachtung, die unseren Ergebnissen aus der Frequenzanalyse der Verben im griechischen Data-Set entspricht (vgl. Abb. 6.2, S.139). Das zweitgebräuchlichste Verb ist ´krémete` (dt. ´hängen`), dessen relativ große Häufigkeit im Data-Set durch die Analysen im vorigen Kapitel ebenfalls bestätigt wurde.

### 6.3.1.1 Analyse der Clusterbildungen auf Basis der deutschen Verben

Wie wir gesehen haben, enthält das Dendrogramm zum Deutschen fünf Cluster (Abb. 6.6), die fünf verschiedene semantische Kategorien (*liegen/stehe/sitzen/hängen/sein*) repräsentieren. Die Gruppe von *liegen* schließt im Grunde alle räumliche Konstellationen ein, in denen sich das Thema (belebt oder unbelebt) der Lokalisierung in der Liegeposition befindet. Diese spezifische Art der Stellung des Themas bezieht sich hier auf die horizontale Ausrichtung der zu lokalisierenden Entität (relativ immer zum Bezugsraum bzw. zu einer Grundfläche; hierzu siehe Kap. 3.2.1.). Innerhalb dieses Clusters gibt es weitere Subclusters; diese sind aus Konstellationen zusammengesetzt, die zusätzlich mit den Verben *sitzen* (Bild 71) und *stehen* (Bild 19) beschrieben wurden. Ein weiteres Subcluster enthält zudem eine Konstellation (Bild 55), in der ein Seil gewickelt um einen Baum liegt. Diese Konstellation bildet ein eigenes (Sub-) Cluster begründet durch den häufigen Gebrauch des Verbs (*um-*) *wickeln*, welches nur in der Beschreibung dieses Bildes auftaucht.

Das *stehen*-Cluster umfasst alle Situationen, in denen das Thema der Lokalisierung eindeutig die aufrechte Position im Raum einnimmt. Dabei sind es alle Entitäten (z.B. ein Mann, ein Baum oder eine Leiter) die eine inhärente maximale Ausdehnung besitzen, worauf auch hier mittels des Verbs *stehen* Bezug genommen wird. Das letzte Bild (58), welches hier ein eigenes Subcluster bildet, wird durch den häufigen Gebrauch des Verbs *lehnen* definiert. Ähnlich wie das Verb *stehen* bezieht sich auch dieses Verb auf die räumlichen Eigenschaften des Themas (hier: eine Leiter).

Das *sitzen*-Cluster kombiniert alle Konstellationen, in denen sich das Thema der Lokalisierung in der Sitzposition befindet, so beispielsweise *ein Hund sitzt im Körbchen* oder *ein Mann sitzt am Feuer*. Wir finden außerdem hier eine derart ausgedehnte Verwendung dieses Verbs als es bei Lokalisationen verwendet wird, in denen das Thema durch eine unbelebte Entität repräsentiert wird, wie in *Der Hut sitzt im Kopf (des Mannes)*.

Das *hängen*-Cluster umfasst alle Bilder mit dem Thema in der Hängeposition. Das Thema ist in allen betreffenden Konstellationen deutlich vertikal ausgerichtet. Diese spezifische Orientierung des Themas zeigt sich durch den Gebrauch des Verbs *hängen* in Beschreibungen wie *Die Jacke hängt an der Garderobe* (Bild 9).

Schließlich umfasst das *sein*-Cluster alle weiteren Bilder im Data-Set. Darin finden sich weitere Subclusters, die zum Teil von den Vpn durch sehr viele verschiedene Verben beschrieben werden. Einige davon sind die spezifischen Verben *stecken* oder *aufspießen* wie *Die Zettel stecken auf der Nadel* (Bild 22) oder *Die Zettel sind auf die Nadel aufgespießt* (gleiches Bild). Diese Verben findet man auch bei der Beschreibung der Bilder 62, 30, 70 und 22. Eine weitere Subgruppe wird durch die Verben *haben* und *tragen* beschrieben, wie in *Die Frau trägt/hat den Gürtel um die Taille* (Bild 42; ähnliche Beschreibungen finden wir auch für die Bilder 46 und 51). Das *sein*-Cluster enthält zudem Konstellationen, in denen das Thema einerseits selbststützend (Bilder 7 und 52) ist, andererseits an dem Relatum haftet (Bild 68), klebt (Bilder 3, 12) oder befestigt (Bild 50) ist.

### 6.3.1.2 Analyse der Clusterbildungen auf Basis der griechischen Verben

Das Dendrogramm, welches aus dem Clustering der griechischen Verben entstand, setzt sich lediglich aus einem übergeordneten Cluster zusammen, in welches schrittweise alle Bilder nacheinander zusammengefasst werden. Dieses große Cluster, wovon hier die Rede ist, wird durch das Verb *ine* (‘sein’) definiert. Wir können bei genauer Betrachtung vier weitere Subcluster identifizieren, in denen neben dem Verb *ine* noch ein weiteres Verb dominiert. Im Einzelnen sind es:

- (1) Das *krémete*-Cluster (‘hängen’): Es umfasst alle räumlichen Konstellationen, welche das Thema der Lokalisierung mit einer vertikalen Ausrichtung zeigen, wie in *Ta rúcha krémonte sto skiní* (‘Die Wäsche hängt an der Leine’, Bild 37) oder *o pínakas krémete ston tícho* (‘Das Bild hängt an der Wand’, Bild 44). Weitere Bilder, die diesem Cluster zugeordnet werden, sind die Konstellationen mit der Nummer 63 (Lampe-Decke), 09 (Jacke-Garderobe), 69 (Ohring-Ohr), 57 (Medaillon-Kette), 45 (Apfel-Baum), 25 (Telefon-Wand) sowie 27 (Apfel-Zweig). In allen der genannten Konstellationen ist das Thema in der Hängeposition.
- (2) Das *déno*-Cluster (‘binden’): Es umfasst alle Konstellationen, in denen das Thema an das Relatum befestigt ist, wodurch auch deren Zusammenhalt erfolgt, wie in *I koróela ine deméni sto kerí* (‘Die Schleife ist an der Kerze gebunden’, Bild 4). Ähnliche Bilder, die ähnlich von den Vpn beschrieben wurden, sind die Konstellationen 55 (Seil-Baumstumpf), 56 (Fahne-Mast) und 20 (Ballon-Stab). In diesem Cluster werden also alle Konstellationen zusammengefasst, in denen eine spezifische Art der Fixierung des Themas an dem Relatum vorhanden ist.

- (3) Das *karfítsóno/karfóno*-Cluster (‘einstechen’/‘mit Nadel befestigen’): Es setzt sich zusammen aus zwei Konstellationen, in denen –ähnlich wie oben – das Thema an das Relatum durch Befestigung fixiert ist.
- (4) Das *foráo*-Cluster (‘tragen’): In diesem Cluster kommen Konstellationen vor, in denen als Thema die Außenfläche des Relatums einkreist, wie im Falle eines Rings (B.10) oder einer Halskette (B.51), welcher an dem Finger (*r*) bzw. um den Hals (*r*) getragen wird. Ähnliches gilt auch für Kleidungsstücke wie bei einem *Gürtel* (B.42) oder einem *Stirnband* (B.46), die um bestimmte Körperteile getragen werden. Das Besondere an den gruppierten Konstellationen liegt dabei in der engen funktionalen Beziehung der beteiligten Entitäten zueinander, wodurch eine besondere Art der Lokalisationsrelation entsteht.

### 6.3.2 Hierarchisches Clustering der Präpositionen

Die nachstehende Abbildung (Abb. 6.8) veranschaulicht grafisch ebenfalls anhand eines Dendrogramms die Clusters, die auf der Basis der Gebrauchshäufigkeiten der dokumentierten Präpositionen im Data-Set entstanden sind. Eine ähnliche Vorgehensweise liegt auch dem gegenwärtigen Abschnitt zugrunde, der ähnlich den vorherigen Abschnitten aufgebaut ist. Zu Beginn wird das Dendrogramm zu den deutschen Präpositionen repräsentiert und dabei die auf den einzelnen Fusionsstufen vorgenommenen Clusterbildungen kurz erläutert. Anschließend wird auf die Ergebnisse des Clusterings der griechischen Präpositionen eingegangen. Auch hier wurde für die Bildung der Clusters die agglomerative Methode mit euklidischen Abstandsmaß verwendet. Im Anschluss an die Ergebnisse des Clusterprozesses werden die Präpositionen in beiden Sprachen näher diskutiert.

Es folgt das Dendrogramm der Clusterbildung der deutschen Präpositionen. Auch hier werden die Ergebnisse aus der Analyse der Auftretenshäufigkeiten der Präpositionen im Data-Set nochmal bestätigt (vgl. Abb. 6.1, S.136). Nun im Einzelnen:

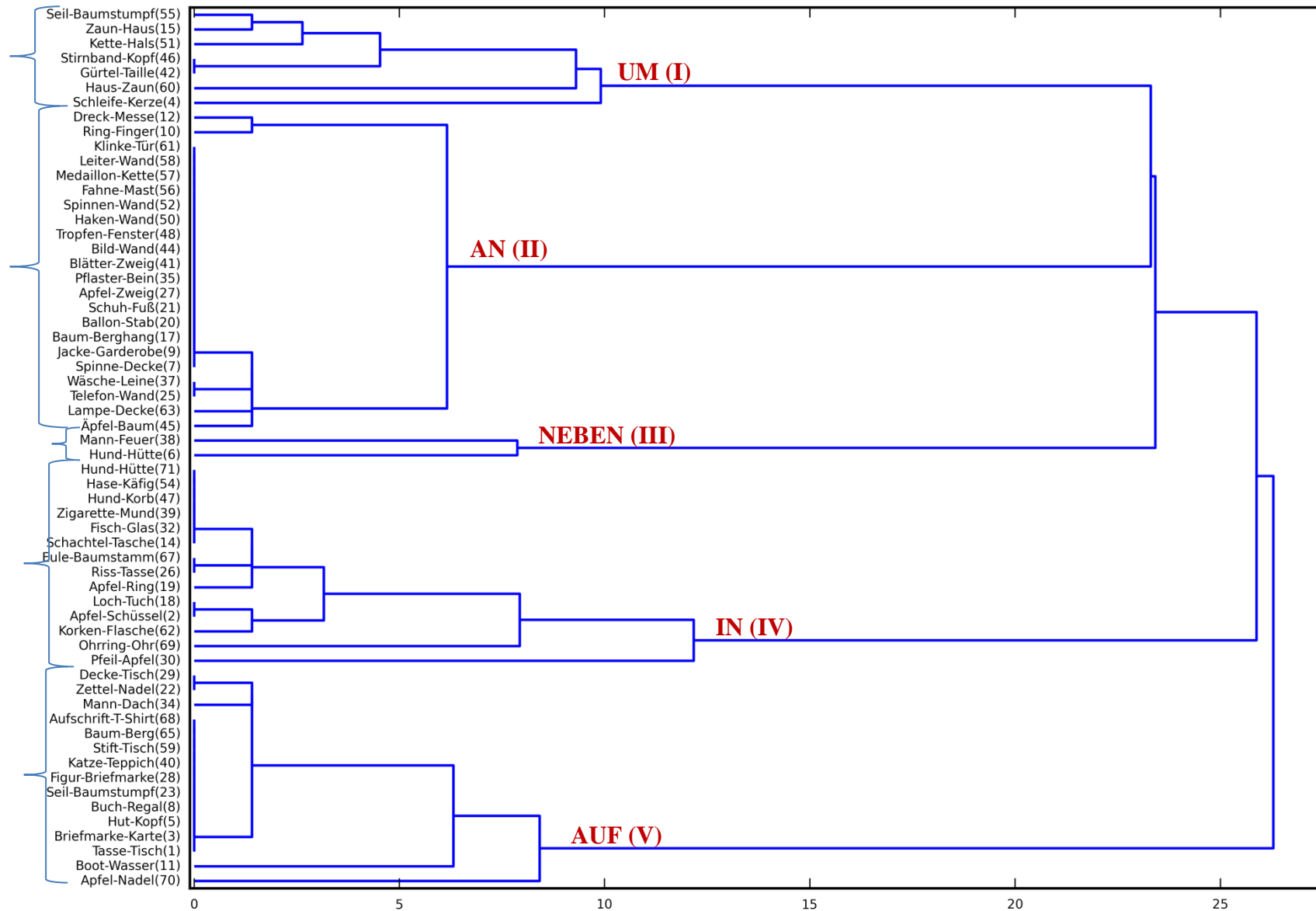


Abb. 6.8: Cluster-Dendrogramm für deutsche Präpositionen

Wie leicht zu erkennen ist, ergab der Clusterprozess unseren Samples 5 distinkte (übergeordnete) Hauptclusters. Diese repräsentieren die wesentlichen Gruppierungen der räumlichen Konstellationen hinsichtlich der gemeinsamen Präpositionen in ihrer Beschreibung. Das erste Hauptcluster (I) umfasste die Konstellationen, die von den deutschen Antwortenden vorwiegend mit der Präposition *um* beschrieben wurden. Darauf basiert die Ähnlichkeit dieser Bilder, in deren Beschreibung nur vereinzelt andere Lokalisierungsausdrücke (wie *an* oder *vor*) auftauchen.

Die zweite Hauptcluster (II) ist das größte übergeordnete Cluster (n=22), welches hier gebildet wurde. Es ist über die hohe Auftretenshäufigkeit der Präposition *an* definiert. In der Mehrzahl der Bilder (n=16) ist dies auch der einzige Lokalisierungsausdruck, welcher mit maximaler Häufigkeit verwendet wurde. Deshalb sind die betreffenden Konstellationen miteinander in einem Cluster verschmolzen (gekennzeichnet durch eine vertikale Linie), da sie sich maximal ähnlich sind (sie erhalten auf der Distanz-Skala den null Wert).

Das dritte Hauptcluster zeichnet sich formalsprachlich dadurch aus, dass die Lokalisierungen hauptsächlich durch die Präposition *neben* erfolgt. Diese Beobachtung betrifft in unserem Data-Set insgesamt zwei Konstellationen (Bild 38 und 06). Auffallend ist hierbei, dass dieses Cluster einen hohen Distanzwert aufweist, worauf die sich nach rechts erstreckenden senkrechten Linien hinweisen. Der Grund hierfür ist in dem häufigen Vorkommen der Präposition *an* in dem Bild 38 (Mann-Feuer) zu sehen. Da dieses Merkmal dennoch bei weitem nicht so häufig in den Beschreibungen vorkommt, wird diese Konstellation auch nicht dem durch *an* dominierten Cluster zugeordnet.

Das vierte Hauptcluster umfasst alle Situationen, die durch die Präposition *in* beschrieben werden. Die Konstellationen 71, 14,32, 39, 47, 54, 71 sind sich untereinander maximal ähnlich. Gleiches gilt auch für die Lokalisationen mit jeweils der Nummer 67 und 26. In allen anderen Lokalisationen treten zwar auch andere Präpositionen (wie die Präposition *auf*, Bild 18) auf, aber mit deutlich geringer Frequenz.

In dem letzten, fünften Cluster dominiert die Präposition *auf*. Sie wird in den meisten der betreffenden Lokalisationen mit maximaler Häufigkeit gebraucht.

Die nächste Abbildung (6.9) zeigt im Vergleich zum Vorstehenden das Dendrogramm, welches die Clusteranalyse der *griechischen* Präpositionen ergab:



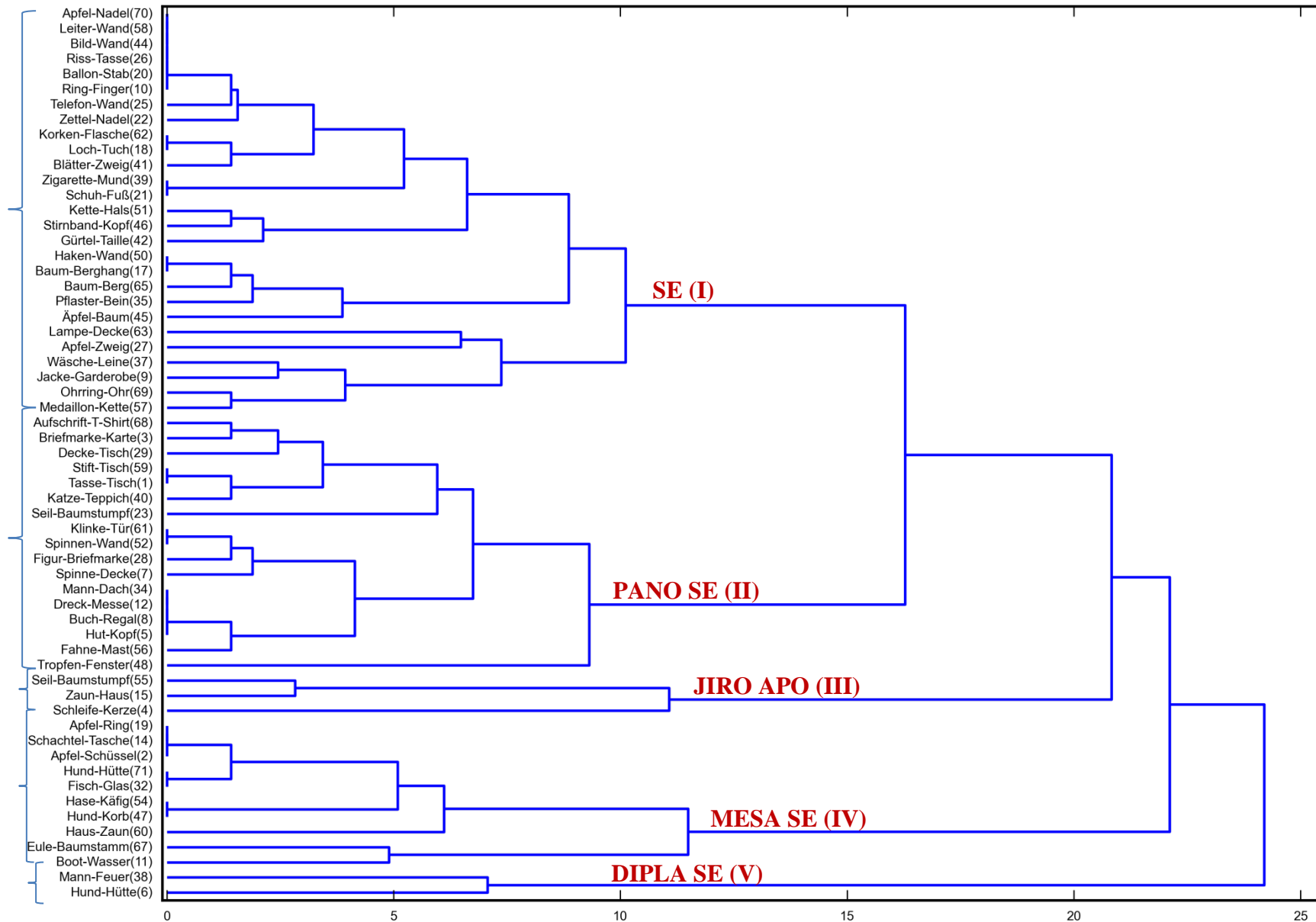


Abb. 6.9: Cluster-Dendrogramm für griechische Präpositionen

Im vorliegenden Fall liefert das Dendrogramm zu den griechischen Präpositionen 5 Hauptcluster, die eine Identifizierung von fünf semantischen Kategorien auf Basis der am meisten vorkommenden Präpositionen darstellen. Diese Kategorien reflektieren somit die fünf gebräuchlichsten Präpositionen im Data-Set (vgl. dazu Abb. 6.1 in Abschn. 6.2.1).

Die Präposition, die in dem ersten Hauptcluster (I) als dominant identifiziert wurde, ist *se*. Dieses Cluster beinhaltet wiederum viele Subclusters. Ihnen werden Präpositionen wie *páno se* oder *apó* zugeordnet.

Das zweite Hauptcluster (II) setzt sich ebenfalls aus kleineren Subgruppen zusammen, in denen Präpositionen wie *se* oder *jíro* *apó* vorkommen. Die Präposition, die dennoch in ihrer Auftretenshäufigkeit dominiert, ist die komplexe Präposition *páno se*. Sie wird bei der Beschreibung aller Lokalisationen verwendet.

Es sei an dieser Stelle angemerkt, dass die Bildung mehrerer Subclusters nicht zwangsläufig auf den Gebrauch jeweils verschiedener Präpositionen zurückzuführen ist. So können die unterschiedlichen Häufigkeiten, in denen die jeweiligen Präpositionen in den Antworten der Vpn auftreten, der Grund dafür sein, dass mehrere Clusters gebildet werden. Beispielhaft sind hier einige Subgruppen des *páno se*-Clusters nochmal aufgeführt:

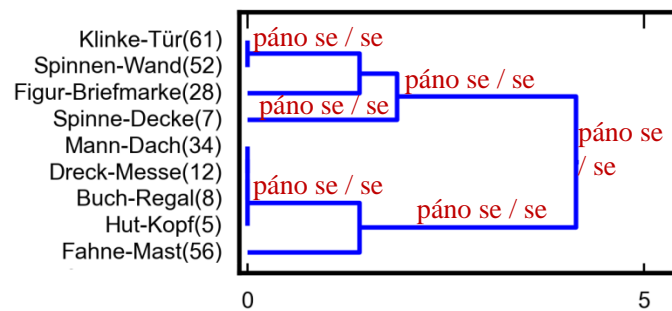


Abb. 6.10: Clusterbildung auf Basis der PPs páno se / se

Das Dendrogramm liefert uns hier zwar mehrere unterschiedlich ähnliche Clusters, die schrittweise miteinander zusammengeführt werden, weisen aber bis ihrer Fusion die gleichen Formen auf, in diesem Fall die Präpositionen *se* und *páno se*. Die euklidische Abstandsfunktion, die hier angewendet wurde, berücksichtigt die Auftretenshäufigkeiten der Formen, um die Ähnlichkeit von zwei Bildern quantifizieren. Dies erklärt die Zuordnung der Bilder verschiedenen Clustern, obwohl sie mit den gleichen Präpositionen beschrieben wurden.

Das dritte Hauptcluster (III) umfasst weit weniger Konstellationen (n=3) im Vergleich zu den ersten beiden. Es wird durch die dominante Präposition *jíro apó* definiert. Sie setzt sich aus einer Subgruppe mit zwei Bildern zusammen, bei deren Beschreibung neben der Präposition *jíro apó* auch *se* verwendet wird. Sie werden zusammen mit dem Bild 4 zu einem Cluster zusammengefasst. Dieses weist einen hohen Distanzwert auf, was auf den häufigen Gebrauch der Präposition *páno se* neben den bereits genannten Präpositionen zurückzuführen ist.

Das vierte Hauptcluster hat als dominantes Merkmal die komplexe Präposition *mésa se*. Zusammen mit der einfachen Präposition *se* wird sie bei der Beschreibung der zugehörigen Bilder am meisten gebraucht.

Das fünfte, und letzte Hauptcluster umfasst nur zwei Konstellationen (Bild 38 und 06) und wird durch die komplexe Präposition *dípla se* definiert.

#### 6.3.2.1 Analyse der Clusterbildungen auf Basis der deutschen Präpositionen

Wie wir anhand des Dendrogramms auf Seite 159 feststellen konnten, bilden sich im Deutschen 5 distinkte Clusters (vgl. Abb. 6.8), die jeweils fünf verschiedene semantische Kategorien repräsentieren. Diese werden hier im Einzelnen besprochen. Die unten stehende Reihenfolge entspricht dem Erscheinen der Clusters in dem bereits dargestellten Dendrogramm (s. Abb. 6.8).

Das **erste** Cluster in unserem Dendrogramm umfasst alle Konstellationen, in denen das Thema die Außenfläche vom Relatum einkreist. Die Lokalisierung des Themas erfolgt hier konkret mittels der Präposition *um*. Als Themata fungieren in den betreffenden Konstellationen Kleidung (z.B. ein Stirnband, B.46) oder Schmuck (z.B. eine Halskette, B. 51), die die Relatum-Fläche partiell umgeben, sowie Entitäten mit einer Erstreckung in der Länge (z.B. eine Schleife, B.04). Als Relata kommen einzelne Körperteile (z.B. ein Hals, B.51 oder die Taille einer Frau, B.42) sowie Entitäten ohne saliente Seiten (z.B. eine Kerze, B.4 oder ein Baumstumpf, B.55) vor.

Das **zweite** Cluster ist relativ umfangreich (n=22) und umfasst verschiedene lokale Situationen, die überwiegend mit der Präposition *an* beschrieben werden, welche als Merkmal auch die Ähnlichkeit der Bilder hier bestimmt. Dabei wird mittels dieses Ausdrucks eine Zuordnung des Themas zum *Rand* des Relatums vorgenommen. Es sei an dieser Stelle erinnert, dass der Rand eines Referenzobjektes seine materiellen

Begrenzungen konstituiert (siehe hierzu Kap.2). In den gruppierten Konstellationen finden wir Entitäten, bei denen der Rand entweder zweidimensional (a.) oder eindimensional (b.) als Kante mit einer vertikalen oder horizontalen Erstreckung repräsentiert ist. Die folgenden Konstellationen illustrieren das bereits Erwähnte:

a. Zweidimensionaler Rand mit vertikaler oder horizontaler Erstreckung:



TopRel. 44    TopRel. 61    TopRel. 17    TopRel. 10    TopRel. 07

b. Eindimensionaler Rand mit vertikaler oder horizontaler Erstreckung:



TopRel. 57    TopRel. 37

Den hier aufgeführten Beispielkonstellationen zeigen exemplarisch, in welchen Situationstypen die deutschen Vpn eine Lokalisierung mittels der Präposition *an* vorgenommen haben. Mit dabei sind Entitäten mit unterschiedlich ausgeprägten Seitenflächen und Kanten (i.e. mit lateralen Seitenflächen (B.44 sowie B.61), Vorderseiten (B.10) oder Unterseiten (jeweils einer unteren (B.37 oder B.57) & oberen (B.7) Fläche bzw. Kante). Hierzu sei nochmals angemerkt, dass die Mehrheit der Bilder, die in dem *an*-Cluster enthalten sind, wurde auch von allen den Antwortenden mit derselben Präposition beschrieben.

Über das **dritte** Cluster, welches auf Basis des Lokalisierungsausdrucks *neben* gebildet wurde, ist an dieser Stelle vergleichsweise nicht viel zu berichten. Es umfasst lediglich zwei Konstellationen (B. 38 und B.6). Sie zeigen das Thema in der Region, die sich um den Eigenort des Relatum-Objektes herum ausdehnt (siehe dazu §2.1.3.2). In beiden Konstellationen ist das Thema (in beiden Fällen handelt es sich um belebte Entitäten) jeweils in der rechten (*Ein Hund sitzt neben der Hütte*, B.6) bzw. linken (*Ein Mann sitzt neben dem Feuer*, B. 38) Region lokalisiert.

Das **vierte** Cluster zeichnet sich durch den sehr häufigen Gebrauch der Präposition *in*. Dabei wird diese Präposition mit maximaler Häufigkeit (d.h. Distanzwert 0) zur Beschreibung solcher Konstellationen eingesetzt, bei denen das Thema von dem inneren Hohlraum eines (körperhaften, d.h. nach allen Seiten hin begrenzten) Relatums total (B.32) oder partiell (B.14) umschlossen ist. Zudem wird die gleiche Präposition, und das mit nahezu maximaler Häufigkeit in solchen Lokationen verwendet, in denen das Thema Bestandteil der Oberfläche des Relatums ist (wie bei einem Riss in einer Tasse). Hierzu einige Beispielkonstellationen, die das Vorstehende nochmal veranschaulichen sollen:

- a. Totale Umschließung des Themas vom Innenraum des Relatums:



TopRel.32      TopRel.71

- b. Partielle Umschließung des Themas vom Innenraum des Relatums:



TopRel.14      B.39      TopRel.30

- c. Teil-von-Verhältnis:



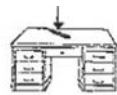
TopRel.18      TopRel.26

Wir stellen also fest, dass eine Zuweisung zum Innenraum mittels der Präposition *in* Entitäten mit unterschiedlich ausgeprägtem Innenraum zulassen (vgl. B.32 mit B. 30). Weitere ausgewählte Relata, die diesem Cluster zugewiesen werden, stellen Entitäten dar, die selber körperhafte Objekte darstellen (B.18 oder B.26).

Das **fünfte**, und letzte Cluster zeichnet sich hingegen durch den sehr häufigen Gebrauch der Präposition *auf*. Dieses Cluster umfasst vorwiegend Lokationen, in denen sich das Thema auf einer Oberfläche liegt. In den unten aufgeführten Konstellationen ist dies deutlich zu erkennen. Zudem umfasst diese Gruppe auch all die Konstellationen, in denen das Thema Teil der Relatumfläche ist. Kennzeichnend hierbei ist, dass das Relatum als flächenhafte Entität (ebenso wie das Thema) mit salienter Vordersite erscheint (B.68/B.21).

Die Frequenz der Präposition *auf* für diese Konstellationen weist den möglichen Maximalwert (20Vpn) auf. Hier sind einige Beispiele, um das Vorstehende abschließend zu illustrieren:

a. Aufliegendes Thema



TopRel. 59



TopRel.23



TopRel.5



TopRel.11

b. Teil-Ganzes-Beziehung



TopRel.68



TopRel.28

### 6.3.2.2 Analyse der Clusterbildungen auf Basis der griechischen Präpositionen

Ähnlich wie im Deutschen lassen sich auch im Griechischen 5 distinkte Clusters anhand des Dendrogramms identifizieren. Wir betrachten die resultierenden Gruppen als hinreichend differenziert, um semantische Kategorien unterscheiden zu können. Diese werden hier im Einzelnen besprochen. Die Darstellungsreihenfolge orientiert sich an den Clusterbildungen aus dem bereits dargestellten Dendrogramm (s. Abb. 6.9, S. 161).

Das **erste** Cluster umfasst die Konstellationen, die in erster Linie mit der einfachen Präposition *se* beschrieben wurden (weitere Präpositionen sind u.a. *páno se*). Darin finden sich verschiedene Lokationen des Themas, die sich in unterschiedlichen Regionen des

jeweiligen Relatums befinden ebenso wie unterschiedliche Lagen des gegebenen Themas. Um einen Überblick über die statischen Lokalisierungen zu geben, die zu diesem Cluster zusammengefasst sind, werde ich bei der hier vorgenommenen Klassifizierung die Konstellationen in zwei Gruppen einteilen, welche der topologischen Raumstrukturierung im Wesentlichen entsprechen (vgl. §2.1.3). Folgende Situationstypen werden der einfachen Präposition *se* mit *maximaler Häufigkeit* zugeordnet:

- a. Situationen, in denen das Thema teilweise in dem *Innenraum* des Relatums enthalten (B.39) oder Teil von dessen Oberfläche (B.18/B.26) ist, wie in:



TopRel.39



TopRel.18



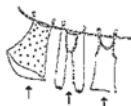
TopRel.26

- b. Situationen, in denen das Thema relativ zum *Rand* des Relatums verortet ist. Diese Beobachtung betrifft Situationstypen, in denen die Fläche (bzw. Kante) des Relatums

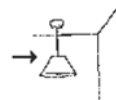
- i) sich entweder horizontal,



TopRel.27



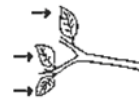
TopRel.37



TopRel.63



TopRel.20



TopRel.41



TopRel.45

- ii) oder vertikal erstreckt, wie in den folgenden Abbildungen:



TopRel.58



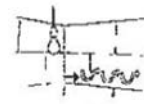
TopRel.44



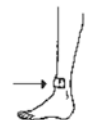
TopRel.9



TopRel.57

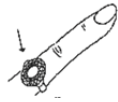


TopRel.50



TopRel.35

- c. Konstellationen, die über die Relation des Themas samt dem Relatum definiert werden:



TopRel.10



TopRel.21



TopRel.42

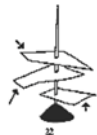


TopRel.46

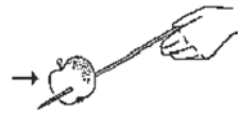


TopRel.51

Diese Situationstypen zeigen zunächst, dass die Präposition *se* im Prinzip mit allen beliebigen Relata auftreten kann, seien es Entitäten mit innerem Hohlraum (auch wenn er nicht so deutlich ausgeprägt ist, wie in B.39/B.18/B.26) oder Entitäten mit z.T. unterschiedlich ausgeprägten salienten (horizontal oder vertikal sich erstreckenden) Flächen (bzw. Kanten) und Ausdehnungen (vgl. die Beispiele, die unter bi) und bii) aufgeführt sind). Kennzeichnend hierbei ist das häufige Vorkommen dieser Präposition in solchen Konstellationen, in denen eine enge funktionale Beziehung der beteiligten Entitäten zueinander besteht, wodurch auch eine besondere Lokalisationsrelation beobachtet werden kann (vgl. die unter c. abgebildeten Konstellationen). Schließlich lässt sich eine (maximale) Anwendung der Präposition *se* in einer besonders eigenartigen Gruppe von Entitäten beobachten, nämlich solche, in denen das Relatum partiell vom Thema umschlossen ist:



TopRel.22



TopRel.70

Wir können an dieser Stelle festhalten, dass die Verwendung der Präposition *se* offenbar keine spezifischen dimensionalen oder andere Gestalteeigenschaften des Relatums voraussetzt. Sie kann in Kombination mit allen beliebigen Relata – und wie den einzelnen Konstellationen zu entnehmen ist – mit unterschiedlichen Lagen des Themas kombiniert werden. Somit weist sie dem Ort des Relatums auch keine spezifische topologische Region innerhalb einer statischen Lokalisation zu. Der Ort des Themas wird hier dem Ort des Relatums zugeordnet. Es sei hier nochmal angemerkt, dass die die Frequenz der Präposition *se* für die obigen Konstellationen den Maximalwert (20 Vpn) aufweist (was zu der Clusterbildung auch führte). D.h., diese Präposition taucht, auch wenn mit weniger



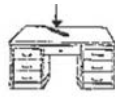
Häufigkeit, ebenso in den Beschreibungen aller anderen, hier nicht weiter besprochenen, Konstellationen auf. Sie wird dennoch – wie den obigen Konstellationen zu entnehmen ist – insbesondere dann am meisten verwendet, wenn die für die Zuordnung zu einem Teilraum konstitutiven (räumlichen) Eigenschaften eines Objektes weniger markant sind.

Das **zweite** Cluster umfasst die Konstellationen, die hauptsächlich mit der komplexen Präposition *páno se* beschrieben wurden. Dazu gehören eindeutig Lokalisierungen, in denen das Thema relativ zu den materiellen Begrenzungen des Relatums (i.e. zum Rand des Relatums) verortet ist. Wir führen an dieser Stelle einige Beispielkonstellationen auf, in denen es immer eine unterschiedliche Fläche des Referenzobjekts ist, worauf mittels dieser komplexen Präposition fokussiert wird.

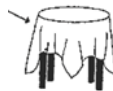
a. Oberfläche bzw. obere Seite:



TopRel.8



TopRel.59



TopRel.29

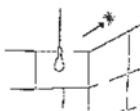


TopRel.40



TopRel.5

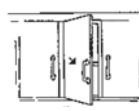
b. Seitenflächen (laterale sowie Vorder- und Unterseiten einer oberen Fläche)



TopRel.7



TopRel.3



TopRel.61



TopRel.68



TopRel.28



TopRel.56

An diesen Beispielen erkennen wir, dass die komplexe Präposition *páno se* dazu dient, das Thema in den gegebenen Lokalisationen der Relatumfläche zuzuordnen. Als Relata fungieren Entitäten mit klar definierten Flächen (seien es horizontal (B.8) oder vertikal (B.61) liegende Flächen), die in allen Fällen auch perzeptuell salient sind (vgl. beispielsweise B.59 mit B.7). Je nach Gestalteigenschaften des jeweiligen Relatums kann es sich also um eine Ober– (z.B. B.8/29) oder Seitenfläche (laterale (B.56/B.61), Vorder– (wie B.3) oder Unterseite (wie in B.7)) handeln. In B.28 erscheint das Relatum sogar als

flächenhafte Entität mit salienter Vorderseite. Gleiches gilt auch für B.68. Das Thema ist – bei allen Konstellationen – in Kontakt mit (ggf. integraler Teil) der Relatum-Fläche, wobei Ersteres nicht notwendigerweise von Letzterem gestützt sein muss (vgl. B.8 und B.40 bzw. B.7). Während in den ersten drei Konstellationen (B.8/B.59/B.29) das Thema, welches auf der Oberfläche des Relatums liegt, von ihm auch getragen wird, wird die Katze in B.4 von der Relatumfläche nicht gestützt; gleiches gilt auch für die Spinne in B.7, die selbsttragend ist.

Wir können also an dieser Stelle festhalten, dass *páno se* die Zuordnung zu einer salienten Fläche, die sich als obere, vertikal, lateral, oder als hoch gelegene Unterseite darstellen kann. Inwieweit das Thema vom Relatum getragen wird, beeinflusst den Gebrauch dieser Präposition scheinbar nicht.

Die restlichen drei Cluster umfassen vergleichsweise eine relativ begrenzte Anzahl von Konstellationen.

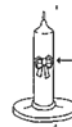
Das **dritte** Cluster zeichnet sich durch den häufigen Gebrauch der Adposition *jíro apó*. Darin sind alle Konstellationen zu finden, in denen das Thema das Relatum einkreist, so wie in den folgenden Abbildungen ersichtlich:



TopRel.15



TopRel.55



TopRel.4

Ein möglicher Kontakt zwischen den beiden Entitäten stellt dabei keine Bedingung für den Gebrauch dieser komplexen Präposition dar. Das Thema umgibt in B.15 die Außenregion des Relatums, während dieses in B.55 und B.4 die Außenfläche des Relatums von allen Seiten einschließt. Auch wenn nicht mit der gleichen Häufigkeit wird *páno se* (bei der Beschreibung von B.4) und *se* (in allen Konstellationen außer B.15) verwendet.

Das **vierte** Cluster kombiniert im Wesentlichen alle räumlichen Situationen, in denen deutlich zu sehen ist, dass die zu lokalisierende Entität in dem inneren Hohlraum des Relatums enthalten ist. In den unten aufgeführten Konstellationen, zu diesem Cluster zusammengefügt wurden, handelt es sich die in erster Linie bei den Relata um körperhafte

Objekte, die mit deren materiellen Begrenzungen das Thema *vollständig* umschließen, wie in:

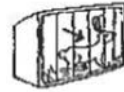
a. Totale Umschließung des Themas



TopRel.2



TopRel.32



TopRel.54



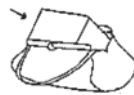
TopRel.71



TopRel.67

Die *einzig* Konstellationen, die ebenfalls mit *mésa se* beschrieben wurden, zeigen das Thema nur teilweise im Relatum enthalten:

b. Partielle Umschließung des Themas in einem Relatum (mit Behälter-Funktion)



TopRel.2



TopRel.32

Das Thema beansprucht hier nur partiell den vorhandenen Innenraum des Relatums, der in den obigen Konstellationen eine `Behälter`-Funktion hat (Deshalb wird *mésa se* auch nicht in Konstellationen wie *Die Zigarette ist in dem Mund* oder *Der Korken ist in der Flasche* verwendet). Es gibt dennoch in dem Cluster eine weitere Lokalisation, die ausschließlich mit dieser Präposition beschrieben wird, bei der die Inklusion nur auf einen kleinen Teil des Themas zutrifft:

c. Zum Ausdruck des Innenraums (komplementär zum Außenraum)



TopRel.19

Mit *mésa se* wird automatisch dem Relatum (i.e. dem Ring) ein Innenraum zugesprochen. Auf diese Weise wird hier ein Innen–Außenraum–Kontrast hergestellt, der durch die materielle Begrenzung des Relatums entsteht (vgl. dazu §2.1.3.1). Die Anwendung von

*mésa se* in solchen ähnlichen Konstellationen hängt mit der Relevanz des jeweiligen Teilraums im jeweiligen Kontext zusammen.

Das **fünfte**, und letzte Cluster wurde auf Basis des komplexen Ausdrucks *dípla se* gebildet und ähnlich wie im Deutschen umfasst nur zwei Konstellationen, B.38 und B.6 (vgl. §6.3.2.1). Sie zeigen das Thema in der Nachbarschaftsregion des Relatums. In beiden Konstellationen ist das Thema (in beiden Fällen handelt es sich um belebte Entitäten) jeweils in der rechten (B.6) bzw. linken (B. 38) Region lokalisiert. Zur Veranschaulichung sind hier zum Abschluss beide Konstellationen aufgeführt:



TopRel.6



TopRel.38

### 6.3.3 Zusammenfassender Vergleich

Die hier angewendete Methode der hierarchischen Clusteranalyse ermöglichte es, semantische Kategorien in beiden Sprachen aufzudecken, zu analysieren, und entsprechende hierarchische Beziehungen aufzuzeigen. Dabei konnten wir einige wichtige Unterschiede nicht nur in der internen Organisation der funktionalen Domäne der Lokalisierung von Entitäten, sondern auch in der Bedeutungsorganisation der hier zu untersuchenden Sprachmittel feststellen. Die Analyse der auf der höchsten Fusionsstufe vorgenommenen Clusterbildungen auf Basis der deutschen Verben brachte insgesamt fünf relativ distinkte semantische Kategorien zum Vorschein. Diese reflektieren in ihrer Mehrheit die Ausrichtung bzw. Position der zu lokalisierenden Entität im Raum. Hierbei handelt es sich um die Verben *liegen*, *stehen*, *sitzen* und *hängen*. Diese Verben dominieren in den Antworten der deutschen Befragten bei der Beschreibung der ihnen vorgelegten Konstellationen (vgl. §6.2.1). Das fünfte Cluster ist durch eine tiefe hierarchische Organisationsstruktur ausgezeichnet; in der höchsten Ebene gibt es das neutrale Verb *sein*. In den untergeordneten Ebenen befindet sich eine Reihe von Subclusters, in denen eine bedeutende Anzahl verschiedener Verben (u.a. *stecken*, *aufspießen* oder *tragen*) vorkommt.

Das Griechische ist, wie sich aus dem Dendrogramm ergibt, ebenfalls durch eine tiefe hierarchische Struktur gekennzeichnet; es gibt nur ein Hauptcluster, dessen Kern das

neutrale Verb *íne* (dt. *sein*) bildet. In ihm enthalten ist eine Reihe von Subclusters, die mit untergeordneten Begriffen wie *foráo* (dt. *tragen*), *óéno* (dt. *binden*), *krémete* (dt. *hängen*) *karfítsóno* (dt. *mit Nadel befestigen*), *karfóno* (dt. *einstecken*), *koláo* (dt. *kleben*) assoziiert wurden. Hierzu sei angemerkt, dass keine (Haupt-) Clusters vorhanden sind, denen die griechischen Äquivalente zu den Verben *liegen*, *stehen*, *sitzen* und *hängen* zugeordnet wurden. Die griechischen Sprecher stehen also bei der Beschreibung der räumlichen Konstellationen vor der Entscheidung zwischen verschiedenen sprachlichen Möglichkeiten; sie können entweder das Verb *íne* oder ein anderes, spezifischeres Verb verwenden. Gleiches gilt auch zum Teil auch für die deutschen Sprecher; sie können eine vorgegebene Konstellation entweder mit dem Verb *sein* oder beispielsweise mit Verben, die mit der Art der Fixierung des Themas am Relatum assoziiert werden (wie *stecken* oder *aufspießen*). Trotzdem gibt es noch eine Reihe von Konstellationen, die den deutschen Sprechern Einschränkungen hinsichtlich der Verbwahl auferlegen, denn sie erfordern die Verwendung eines Positionsverbs. Die Wahl des Verbs ist für diese Konstellationen von den räumlichen Eigenschaften des Themas abhängig. Den deutschen Sprechern stehen somit – was diese Konstellationen betrifft – weniger Alternativen zu Verfügung, die gegebenen statischen Lokalisationen anders zu beschreiben.

Das Vorhandensein von mehr oder weniger distinkten Hauptclusters hat offenbar Einfluss auf die Konsistenz der Antworten, die wir in Abschn. 6.2.2 zu ermitteln und zu beurteilen versuchten. Hier sei nochmal daran erinnert, dass die Sprecher des Deutschen beim Gebrauch der Verben nicht so konsistent waren (der D-Wert lag bei 0,56), ähnlich wie die griechischen Sprecher (ihr Wert lag bei D=0,66). So liegt es nahe anzunehmen, dass je tiefer die hierarchische Organisation der einer Domäne wie dieser der Lokalisation zugehörigen Mittel (bezogen hier auf die Verben), ist, desto eher wird erwartet, dass die Sprecher unterschiedlich eine Konstellation beschreiben.

Als Gegenbeispiel dienen die deutschen Präpositionen: Es sei in diesem Zusammenhang daran erinnert, dass die vorgegebenen Bilder sich in fünf große Cluster einteilen lassen, wobei jedes von ihnen eine große Anzahl von Konstellationen, deren Ähnlichkeit maximalen Wert hat, umfassen. Diese Bilder wurden zusammen gruppiert, weil alle Sprecher genau die gleichen Präpositionen verwendet hatten (also mit der gleichen Häufigkeit). Ihnen wurden konkret die Präpositionen *um*, *an*, *neben*, *in* und *auf* jeweils zugeordnet. Die Antworten der Befragten waren somit sehr konsistent. Diese Behauptung wird auch durch den den in Abschn. 6.2.2 ermittelten hohen Simpson-Wert (der D-Wert

lag bei 0,88) bestätigt, der eine hohe Konsistenz in den Antworten der deutschen Sprecher beim Gebrauch der deutschen Präpositionen impliziert.

Im Vergleich dazu zeigt die Clusterbildung der Bilder auf Basis des Gebrauchs der griechischen Präpositionen eine tiefe hierarchische Struktur (im Vergleich zu der flachen Hierarchie, die das Deutsche aufweist), was auf eine geringere Konsistenz ( $D=0,65$ ) in den Antworten der Sprecher hindeutet. Wir erinnern uns noch mal daran, dass es im Griechischen zwar auch fünf Hauptcluster gibt, diese beinhalten jedoch eine Reihe von Subclusters. Vor allem dem Cluster, welches mit der Präposition *se* betitelt wurde, wurden viele Unterbegriffe wie *páno se* zugeordnet. Wir können also den Schluss daraus ziehen, dass die griechischen Sprecher vielmehr die Möglichkeit haben, bei der Lokalisierung von Entitäten zwischen verschiedenen Präpositionen zu wählen, je nachdem wie spezifisch sie bei der Beschreibung einer Lokalisation sein wollen (vgl. dazu §6.1). Diese Möglichkeit haben die deutschen Sprecher nicht; vielmehr müssen sie die Lokalisierung immer relativ zu einer (topologischen) Region vornehmen, die sich auf die in den Konstellationen abgebildeten räumlichen Eigenschaften des Relatums beziehen muss. Nun wissen wir also, warum die deutschen Sprecher konsistenter in ihren Lokalisierungen sind.

Die beiden hier untersuchten Sprachen unterscheiden sich nicht nur in der internen Organisation der semantischen Differenzierungen im Bereich der Lokalisierung sondern auch in der Bedeutungsorganisation der sprachlichen Ausdrücke. Ich möchte dies an einigen wenigen Beispielen illustrieren:

Zunächst, obgleich die deutschen Positionsverben wie *stehen* oder *liegen* sowohl auf belebte als auch auf unbelebte Entitäten angewendet werden, trifft das auf das Griechische nicht zu. Die griechischen Äquivalente kodieren prototypischerweise die verschiedenen Positionen nur von belebten Entitäten. Deshalb gibt es dazu keine distinkten Clusters, welche diese semantischen Kategorien repräsentieren.

Ein anderes Beispiel dafür bietet die Clusteranalyse der Präpositionen: Während die Präposition *in* im Deutschen eine sehr breite Palette von räumlichen Konstellationen abdeckt, unterliegt die Anwendung der Präposition *mésa se* einige Restriktionen. *In* lässt neben Entitäten mit unterschiedlich stark ausgeprägtem Innenraum, die das Thema entweder vollständig oder partiell enthalten, auch Relata, die körperhafte Objekte bilden, zu. Letzteres zeigt sich in der Anwendung dieser Präposition auf folgende Konstellation: *Der Riss ist in der Tasse*. Solche Konstellationen, in denen das Thema als integraler Teil

der Oberfläche des Relatums erscheint, werden hingegen im Griechischen mit den Präpositionen *se* oder *páno se* beschrieben. Die Zuordnung zum Innenraum mittels der komplexen Präposition *mésa se* ist im Griechischen hauptsächlich nur dann möglich, wenn das Thema in dem inneren Hohlraum des Relatums vollständig enthalten ist.

Die unterschiedliche Anwendungsbreite, welche sich auch in der Anwendungshäufigkeit dieser Präposition niederschlägt, zeigt sich auch in dem Gebrauch der griechischen komplexen Präposition *páno se*. Diese umfasst alle Konstellationen, in denen die *Relatumfläche* fokussiert wird. Das Deutsche hingegen unterteilt diese Konstellationen in die Kategorien *auf* und *an*. *Auf* wird von den Sprechern auf solche Konstellationen angewendet, in denen sich das Thema hauptsächlich auf einer Oberfläche liegt, während *an* das Vorhandensein einer sich vertikal oder horizontal (wobei das Thema hier unterhalb des Relatums liegt) erstreckenden Fläche voraussetzt.

#### 6.4 Globale Architektur der Domäne der Lokalisation

In dieser Analyse, die in den folgenden Abschnitten vorgestellt wird, möchte ich eingehender der Frage nachgehen, inwiefern sich die Beschreibungen der Sprecher des Deutschen und Griechischen in Bezug auf die auszudrückende Lokalisierungsrelation unterscheiden. Die Analyse zielt zum einen auf die Erfassung der typologischen Variabilität zwischen den hier behandelten Sprachen; zum anderen zielt sie auf die Erfassung der Rolle der Partizipanten einer Lokalisation für die Darstellung räumlicher Konstellationen. Hier interessieren mich vor allem folgende Aspekte:

- Die Menge und Verteilung räumlicher Information in der Äußerung im Hinblick auf die darin vorkommenden sprachlichen Mittel
- Die Verteilung der Verbformen über die in Abschn. 5.2.2 ermittelten Verbkategorien auf Basis der darin vermittelten Raumangaben
- Die Auswahl und Fokussierung durch die sprachliche Vermittlung einzelner Komponenten der Lokalisationsäußerung
- Die semantische Spezifität der Unterscheidungen

Die Beschreibung wird nach drei Gesichtspunkten angeordnet. Ausgehend von den strukturellen Einheiten wird zunächst der Frage nachgegangen, *wo* bzw. *wie* die räumliche Information im Satz 'verpackt' bzw. vermittelt wird. Dabei fallen die sprachlichen

Ausdrücke in zwei Kategorien: (a) die Verben und (b) alle weiteren Mittel (AM), die von den Vpn verwendet wurden. Letztere umfassen PPs sowie Präfixe (vgl. §5.2.2). Auf dieser Weise sind wir in der Lage die (semantische) *Dichte* (u.a. Harr, 2012a) der Information in beiden Sprachen zu beurteilen: sie betrifft die Anzahl der semantischen Komponenten, die in einer Äußerung ausgedrückt werden (Einzelheiten werden im Nachfolgenden behandelt).

Außerdem geht es um die Frage nach der *Art* der Information, die im Verb enkodiert ist. Diese Analyse, die auf den in Abschn. 5.2.2 aufgeführten Kriterien beruht, hat insbesondere die Erfassung der mittels der Verben vermittelten Raumanangaben und die damit einhergehende Verteilung der einzelnen Verbformen über die verschiedenen Verbtypen zum Ziel. An dieser Stelle werden auf der Basis der in Abschn. 6.1. differenzierten, feinkörnigen Analyse der Verbformen hinsichtlich der darin fokussierten Komponenten der Lokalisation (Thema und/oder Relatum) die Ergebnisse der Kodierung der einzelnen Lexeme dargestellt.

Die hier durchgeführten Analysen haben eine gewisse Nähe zu anderen Untersuchungen, die den typologischen Zugang zur Erklärung der differentiellen sprachlichen Enkodierung räumlicher Information wählen (insbesondere vor dem Hintergrund der Talmyschen Typologie, s. Abschn. 3.2.3), unterscheiden sich von diesen aber darin, dass sie zusätzlich den einzelnen semantischen Komponenten der Lokalisation (Thema und Relatum) bei der Strukturierung des räumlichen Verhältnisses Rechnung tragen.

Die Auswertung der Daten erfolgt in den kommenden Abschnitten auf einer quantitativen Grundlage über statistische Verfahren. Wie bereits in Abschn. 5.3 angemerkt, wird hier zum Zwecke des Vergleichs von Zufallsveränderlichen (in unserem Fall sind es die erhaltenen Antworten) in zwei unterschiedlichen Sprachgruppen der Chi-Quadrat-Test ( $\chi^2$ -Test) angewendet. Dabei sind die folgenden Hypothesen leitend: Wenn die Beschreibungen der deutschen und griechischen Sprecher von den Systemeigenschaften ihrer Sprache – angesichts der unterschiedlichen Kodierung dynamischer Ereignisse begründet durch ihr typologisches Profil (s. dazu Abschn. 3.2.3) – beeinflusst werden, dann müssten sich die Antwortenden der hier untersuchten typologisch divergenten Sprachen (Satellite vs. Verb-framed Sprache) bei ihrer Beschreibungen zum einen auf unterschiedliche Sprachmittel stützen zum anderen müssten sie auf unterschiedliche Typen räumlicher Information Acht geben. So müssten die Sprecher des Griechischen (V-framed) die Lokalisierungsrelation wahrscheinlich eher durch das Verb als durch andere Mittel



ausdrücken, während die Sprecher des Deutschen (S-framed) wahrscheinlich mehr dazu neigen werden, die Position des Themas im Verb, und die Lokalisierungsrelation außerhalb des Verbs auszudrücken (vgl. dazu Abschn. 3.2.3.1).

#### 6.4.1 Distribution räumlicher Information

Für die hier durchgeführten Analysen wurden zunächst alle Konstellationen ausgeschlossen, die projektive Relationen zwischen den beteiligten Entitäten abbilden (vgl. §5.1.3). Die im Folgenden präsentierten Ergebnisse basieren auf der Beschreibung von sechzig Raumkonstellationen, relativ zu welchen jeweils vierzig Lokalisierungen (20 pro Sprechergruppe) erhoben wurden. Die Gesamtsumme der erhobenen Antworten betrug somit insgesamt 2400 Lokalisierungen (1200 pro Sprache). Im Anschluss an die Transkription der Antworten für die Datenauswertung wurden alle Verben und Präpositionen, die verwendet wurden, extrahiert, und den Kategorien, die in Abschn. 5.2.2 beschrieben wurden<sup>59</sup>, zugeordnet (es handelt sich hierbei u.a. um die Kategorien *Positionsverben*, *Lokative Verben* etc.). Auf dieser Weise ist eine Tabelle für die Verben entstanden, in deren Zeilen die verwendeten Verben und in den Spalten die erwähnten Kategorien eingetragen wurden. Wenn ein Verb keiner der definierten Kategorien angehörte, dann wurde dieses in eine weitere Kategorie eingeteilt, die als 'neutral' bezeichnet wurde. Ich wiederholte die gleiche Prozedur, die gleichen Schritte, für die dokumentierten Präpositionen und Präfixe. Auf der Basis dieser beiden Tabellen war es möglich, alle 2400 erhobenen Antworten, anhand der Verben und aller weiteren sprachlichen Mittel (Präpositionen und Präfixe) zu kategorisieren.

In diesem Abschnitt ist die Analyse dahin gerichtet, die Auswirkung der Sprache auf zwei abhängigen Variablen zu prüfen: den Gebrauch *spezifischen* Verben vs. den Gebrauch anderer *spezifischer* Mittel. Wie ich bereits vorher erwähnt habe, kann ein Verb zwei verschiedenen Kategorien angehören (z.B. *Position* oder *Lokative*). Wir führen also an dieser Stelle eine Variable, bezeichnet als 'InfoInVerb' (bzw. InfoInPrä) ein, die zwei Werte annehmen kann: sie bekommt den Wert 1, wenn das Verb (oder Präposition), das in der Antwort enthalten ist, nicht der Kategorie 'neutral' angehört (mit anderen Worten weist die entsprechende Form räumliche Information auf), es bekommt aber den Wert 0, wenn

---

<sup>59</sup> In Abschn. 5.2.2 findet sich ein Überblick, mit Beispielen, über die verschiedenen Kodierungskategorien innerhalb der verschiedenen Typen linguistischen Materials.

das betreffende Verb (/Präposition) der Kategorie 'neutral' (weist also keine räumliche Information auf) angehört.

Die nachstehende Tabelle (Tab. 6.6) illustriert die möglichen Werte der beiden Variablen sowie die Menge der Antworten, in denen die einzelnen Werte verzeichnet sind. In den Zeilen sind die beiden Sprachen (Deutsch und Griechisch) aufgeführt.

**Tab. 6.6: Information im Verb vs. Information in der Präposition (/Präfix)**

	<b>InfoInVerb</b>		<b>InfoInPrä</b>	
	Keine: 0	spezifische: 1	Keine: 0	Spezifische: 1
<b>Deutsch</b>	527	673	0	1200
<b>Griechisch</b>	848	352	547	653

Wie man der obigen Tabelle entnehmen kann, enthalten die Antworten der deutschen Sprecher immer eine Präposition (ggf. ein Präfix), die spezifische Information aufweist. Daher ist die Gesamtsumme der hier aufgezeigten Präpositionen identisch mit der Summe aller Antworten (i.e. 1200), die erhoben wurden. Zusätzlich weist die Mehrzahl der produzierten Verben im Deutschen ebenfalls spezifische Information auf; ihre Gesamtsumme liegt bei 56% im Vergleich zu der Anzahl der verwendeten neutralen Verben (NoInfoInVerb), deren Anteil bei 43% liegt.

Im Griechischen hingegen weisen die meisten Verben keine Information auf, sie sind in diesem Sinne als 'neutral' zu betrachten. Ihr Anteil an den Gesamtverben macht bereits 71% aus. Auffallend ist hierbei, dass die Mehrzahl der anderen Mittel (54%), die in den Antworten der griechischen Sprecher neben dem Verb vorkommen, spezifische Information enthalten. Anhand dieser Daten kann der Chi-Quadrat-Test ( $\chi^2$ -Test) berechnet werden: in beiden Fällen (spezifisches Verb vs. spezifische(s) Präposition/Präfix) zeigt er einen signifikanten Unterschied ( $p < 0.00001$ ) hinsichtlich der Distribution der Antworten.

Anhand der folgenden Graphik (Abb. 6.11) lässt sich an dieser Stelle ein vergleichender Überblick über die beiden Sprachen bezüglich der Werte der beiden Variablen verschaffen.

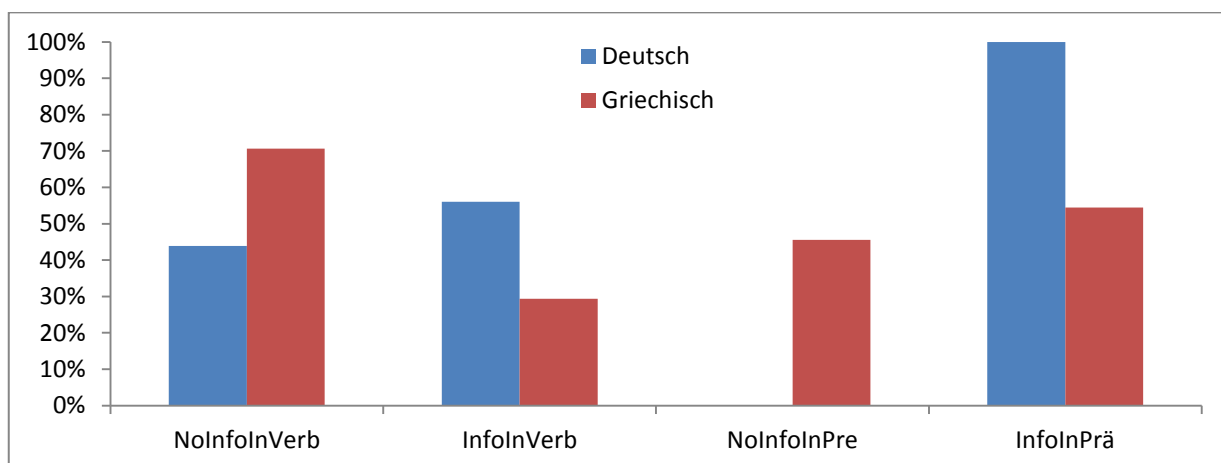


Abb. 6.11: Distribution der Antworten an die Kategorien 'InfoInVerb' vs. 'InfoInPrä'

Da jede Variable zwei Werte besitzen kann (d.h.1: hat dieses Merkmal vs. 0: hat dieses Merkmal nicht), können die möglichen Kombinationen aus den erhaltenen Werten vier sein: 00, 01, 10, und 11. Die folgende Tabelle (T6.7) fasst die Auftretenshäufigkeiten jeder möglichen Kombination der Werte beider Variablen für beide Sprachen. In den Zeilen der unten stehenden Tabelle sind wieder die Sprachen (Deutsch und Griechisch) aufgeführt, während in den Spalten die vier Kombinationen der Werte beider Variablen eingetragen sind:

Tab. 6.7: Gebrauch spezifischer Verben vs. Gebrauch anderer spezifischer Mittel

	-V+P	+V-P	+V+P	-V-P
<b>Deutsch</b>	527	0	673	0
<b>Griechisch</b>	578	277	75	270

In Bezug auf das Deutsche lässt sich beobachten, dass jede Antwort der deutschen Sprecher eine spezifische Präposition beinhaltet, während 56% aller Antworten ein spezifisches Verb aufweist (immer in Kombination mit einer spezifischen Präposition). Besonders interessant hierbei ist, dass keine der erhaltenen Antworten eine nicht-spezifische Präposition (neutral) aufweist.

In Bezug auf das Griechische kann festgestellt werden, dass in 54% der Antworten eine spezifische Präposition vorkommt, während 29% ein spezifisches Verb aufweist. Im Gegensatz zum Deutschen liegt der Anteil der Lokalisierungen, die sowohl ein spezifisches

Verb als auch eine spezifische Präposition haben, bei gerade einmal 6 Prozent. Überdies liegt der prozentuale Anteil der Antworten, die keine Information, weder im Verb noch in der Präposition, aufweisen, bei 23 Prozent.

Die nächsten Venn–Diagramme (Abb. 6.12 - 6.13) veranschaulichen das Vorstehende:

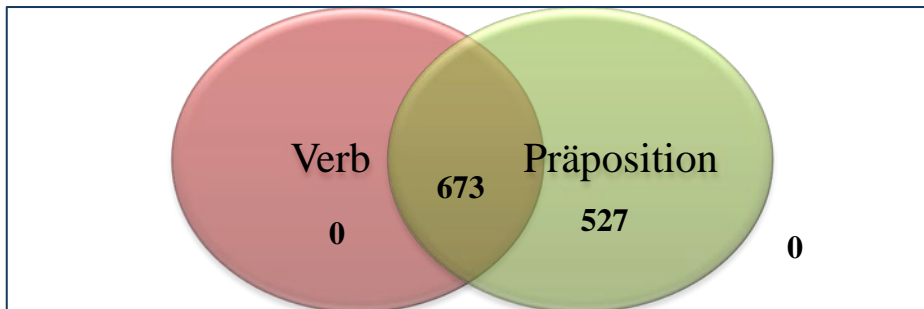


Abb. 6.12: Darstellung der Relationen zwischen den betrachteten Sprachmittel im Deutschen

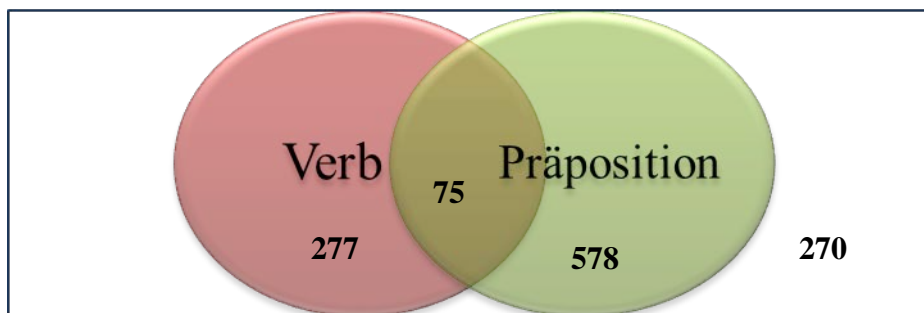


Abb. 6.13: Darstellung der Relationen zwischen den betrachteten Sprachmittel im Griechischen

Es wird hier nochmal deutlich, dass die Lokalisierungen im Deutschen überwiegend mittels spezifischer Präpositionen (wie *in* oder *auf*) vorgenommen werden. Wir erinnern uns in diesem Zusammenhang, dass die Präpositionen, die hier erhoben wurden, topologische Regionen konstituieren, die sich auf die räumlichen Eigenschaften des Relatums beziehen (mehr dazu in Abschn. 6.3). Aber auch im Griechischen ist der Anteil der Antworten, die ebenfalls eine regionkonstituierende Präposition (wie zum Beispiel die Präposition *mésa se*) enthalten, relativ hoch (54%). Demgegenüber liefern gerade einmal 30 Prozent aller Verben im Griechischen spezifische Angaben, wobei nur 6 Prozent davon – wie bereits vorher angemerkt – mit einer spezifischen, regionkonstituierenden Präposition kombiniert wird. So werden sie in den restlichen 24 Prozent der Fälle mit der Präposition *se* kombiniert, die den Ort des Themas dem Ort des Relatums zuordnet. Entsprechend grenzt sie auch nicht, wie die regionkonstituierenden Präpositionen, einen Teilraum des Relatums aus.

Der Chi-Quadrat-Test, anhand derer der Einfluss der Sprache auf den Gebrauch spezifischer Verben bzw. den Gebrauch spezifischer Präpositionen zur Enkodierung räumlicher Relationen untersucht wird, zeigt in diesem Zusammenhang einen signifikanten Unterschied ( $p < 0.00001$ ) zwischen den Sprachen. So zeigt sich vor allem ein signifikanter Gebrauch spezifischer Präpositionen im Deutschen, mittels derer die hier relevante Information enkodiert wird. Dies mag an dieser Stelle wenig überraschend erscheinen, insbesondere angesichts der Tatsache, dass das Deutsche zu der Gruppe der Satellite-framed-Sprachen gehört. Ein signifikanter Gebrauch spezifischer Präpositionen zeigt sich aber auch im Griechischen, eine Feststellung, die uns in diesem Zusammenhang mehr überrascht hat, nicht zuletzt deshalb, weil das Griechische laut einer Reihe von Studien (s. Abschn. 3.2.3) zu den Verb-framed-Sprachen gehört.

#### 6.4.2 Auswahl und Fokussierung räumlicher Information

Die folgende Analyse beruht auf der Einteilung der Verben in die Kategorien, die in Abschn. 5.2.2 definiert wurden. Wir erinnern uns in diesem Zusammenhang, dass die hier vorgenommene Klassifizierung der Verben auf der Basis der darin vermittelten räumlichen Angaben, die aus ihrer semantischen Komponentenanalyse resultierte (s. Kap. 6.1), erfolgte. Die im Folgenden repräsentierten Verbtypen beruhen auf einer differenzierten Unterscheidung der semantischen Information hinsichtlich der spezifischen Art der Stellung und/oder Anordnung der beiden, an der Lokalisation beteiligten Entitäten (Thema und/oder Relatum). Unter anderem ergaben sich die Kodierungskategorien *Neutral*, *Position* und *Lokative*, worauf ich mich zu Beginn dieses Abschnitts auch konzentrieren werde. Zu der Gruppe der *Positions*verben werden beispielsweise die Verben *sitzen*, *liegen* oder *stehen* gerechnet, die prototypischerweise Angaben zur Körperhaltung/-orientierung liefern. Die Gruppe der *Lokative* stellt eine relativ umfangreiche Kategorie dar, die verschiedenartige Verbtypen (wie *Konfiguration*, *Befestigung* usw.) umfasst, sofern sie durch ihre spezifische Bedeutung Bezug auf räumliche Eigenschaften (i.e. spezifische Anordnung) beider Entitäten nehmen. Liefert ein Verb hingegen keine Angaben zu den räumlichen Entitäten, dann wird dieses in die Kategorie *neutral* eingeteilt.

Tabelle 6.8 illustriert die prozentuale Verteilung der Verben, die in den Antworten der griechischen und deutschen Sprecher enthalten sind, auf die drei vorgenannten Kategorien:

Tab. 6.8: Frequenzverteilung der Verben in die Kategorien a) Neutral, b) Position und c) Lokative

	Neutral	Position	Lokative
Deutsch	527 (43,92%)	526 (43,83%)	147 (12,25%)
Griechisch	848 (70,67%)	148 (12,33%)	204 (17,00%)

Die obige Tabelle enthält die *Typen* der Information, die bei der Kodierung statischer Relationen versprachlicht wurden. Was das Deutsche anbetrifft, lässt sich folgendes beobachten: der prozentuale Anteil der dokumentierten neutralen Verben liegt den Positionsverben ähnlich bei 44 Prozent, während die Häufigkeit der lokativen Verben vergleichsweise niedrig liegt (12%).

Demgegenüber gehört die Mehrzahl der Verben, die von den griechischen Sprechern verwendet wurden, der Kategorie *neutral* an (71%), wohingegen 17 Prozent der gebrauchten Verben der Gruppe der Lokativen angehört. Auffällig ist des Weiteren der Anteil an Positionsverben, der hier der niedrigste ist (12%). Der Chi-Quadrat-Test bestätigt hier die unterschiedliche Verteilung der Verben auf die vorab definierten Kategorien zwischen den Sprachen (der p-Wert ist  $< 0.00001$ ).

Das folgende Diagramm (Abb. 6.14) zeigt einen Vergleich der Auftretenshäufigkeiten der Verben (in relativen Häufigkeiten) zwischen den Sprachen für die hier berücksichtigten Verbkategorien:

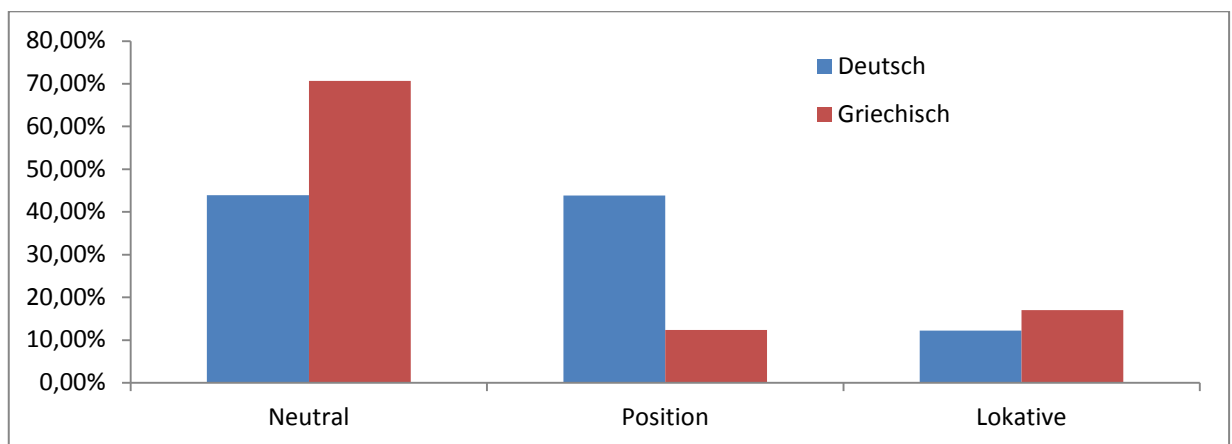


Abb. 6.14: Distribution der Verben an die Kategorien Position/Neutral/Lokative

Besonders interessant an dieser Grafik sind die Positionsverben, deren Gebrauch im Griechischen, im Vergleich zum Deutschen, welches letzteres repräsentativ für S-framed Sprachen steht, ziemlich eingeschränkt ist. Trotzdem fällt auf, dass Sprecher beider

Sprachen die Lokalisierung mittels lokativer Verben in nahezu gleichem Maße (i.e. zu ungefähr gleichen Anteilen) ausdrücken. Dabei zeichnet sich im Diagramm deutlich die Präferenz der griechischen Sprecher für Neutralverben bei der Versprachlichung räumlicher Relationen ab.

Wir können an dieser Stelle die Typen der Information, die in den lokativen Verben enkodiert ist, näher analysieren. Es ergeben sich insgesamt vier Kategorien, in die die Gruppe der *Lokativen* sich aufteilen lässt. Die zugehörigen Verben liefern spezifische Angaben zu den beiden räumlichen Entitäten (also zum Thema und zum Relatum) hinsichtlich der spezifischen Art ihrer Anordnung in Raum (vgl. §5.2.2). In der folgenden Tabelle (Tab. 6.9) wurde die Spalte mit dem lokativen Verb durch die vier Kategorien (*Disposition*, allgemeine vs. spezifische *Fixierung* und *Körper*) ersetzt. Sie zeigt die relativen Häufigkeitswerte der in jeder Gruppe vorkommenden Verben:

**Tab. 6.9: Typen der Information enkodiert im Verb**

	Neutral	Position	spez. Fixierung	Allg. Fixierung	Disposition	Körper
<b>Deutsch</b>	527	526	67	10	64	6
<b>Griechisch</b>	848	148	48	11	100	45

Man erkennt in dieser Tabelle, dass die Mehrheit der lokativen Verben im Deutschen unter die Kategorie *spezifische Fixierung* (67 Antworten) und *Disposition* (64) fällt, wohingegen im Griechischen den größten Anteil der lokativen Verben die Verben, die *Disposition* ausdrücken, ausmachen (100). In der Häufigkeit gefolgt werden sie von den Verben der Kategorien *spezifische Fixierung* (48) und *Körper* (45). Um die Distribution der Antworten an die einzelnen Subkategorien zu verdeutlichen, wurde der Verteilung der Verben aus der Kategorie *Lokative* auf die einzelnen Subtypen Rechnung getragen (s. Tab. 6.10):

**Tab. 6.10: Verteilung der lokativen Verben auf die unterschiedlichen Äquivalenztypen**

	Spez. Fixierung	Allg. Fixierung	Disposition	Körper
<b>Deutsch</b>	67	10	64	6
<b>Griechisch</b>	48	11	100	45

Anhand dieser Zahlen ist in der obigen Tabelle deutlich zu erkennen, dass die deutschen lokativen Verben, die einerseits *Disposition* andererseits *spez. Fixierung* enkodieren, einen ähnlichen Anteil aufweisen (ca. 45%), während die Kategorien *allg. Fixierung* und *Körper* in den Antworten der Sprecher unterrepräsentiert ist (7% und 4% jeweils). Im

Griechischen weist – wie vorher bereits erwähnt – der Gebrauch der *Dispositions* Verben den größten Anteil (49%) auf, die Kategorien *spez. Fixierung* und *Körper* haben mit 24 bzw. 22 Prozent einen ähnlichen Anteil. Am wenigsten werden von den Sprechern solche Verben gebraucht, die eine allgemeine Fixierung (d.h. sie machen keine Angaben zu der genauen Art der Fixierung des Themas am Relatum, wie z.B. das Verb *befestigen*) ausdrücken.

Das folgende Diagramm gibt einen Überblick über die räumlichen Konzepte, die in den Verben des Griechischen und Deutschen im Einzelnen ausgedrückt werden:

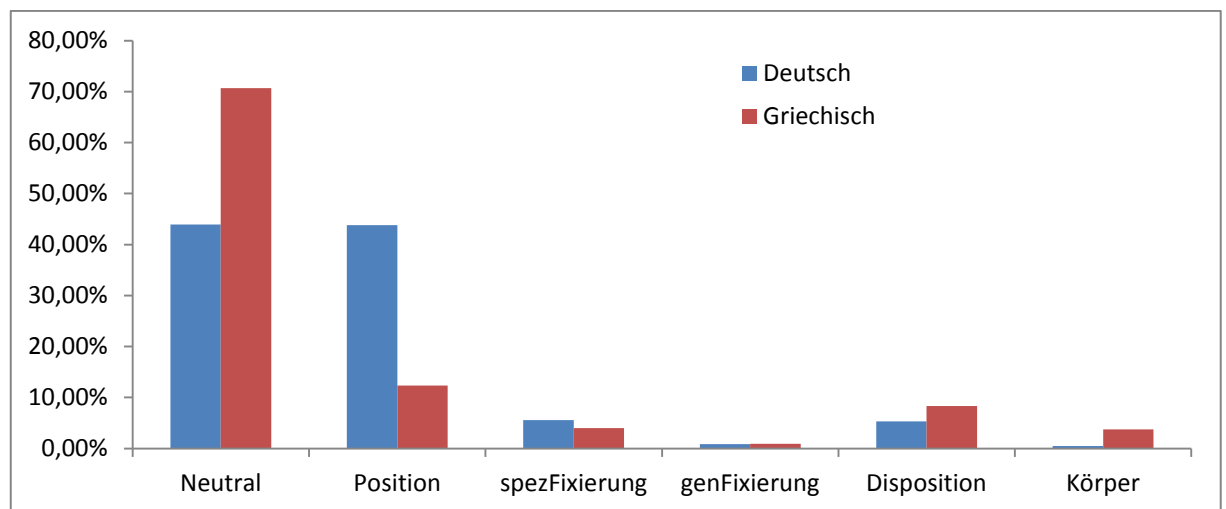


Abb. 6.15: Raumkonzepte enkodiert in griechischen und deutschen Verben

Die hier repräsentierte Verteilung der gebrauchten Verben auf die unterschiedlichen Verbtypen weist auch in diesem Fall auf statistisch signifikante Unterschiede zwischen den Sprechern auf: Deutsche Sprecher gebrauchen signifikant häufiger *Positions* Verben im Vergleich zu den griechischen Sprechern. Auf der anderen Seite zeigen griechische Sprecher eine klare Präferenz einerseits für *neutrale* andererseits für *lokative* Verben ( $p < 0.00001$ ). Diese Ergebnisse stehen im Übrigen im Einklang mit den Ergebnissen des Clusterings in Abschn. 6.3.

Bei der oben vorgenommenen Klassifizierung wurden nicht zuletzt die räumlichen Entitäten im Einzelnen berücksichtigt, welche durch die hier mittels der Verben berücksichtigten Raumkonzepte spezifiziert werden. Wie die Komponentenanalyse dieser Verben in Abschn. 6.1 ergab, äußert sich die Differenzierung der Verbkategorien darin, dass die kodierten Raumkonzepte entweder von der Entität, die lokalisiert werden soll (Thema) oder von der Entität, die als Relatum fungiert, abgeleitet sind. Die



*Positions*verben einerseits spezifizieren die Ausrichtung bzw. Position der zu lokalisierenden Entität (i.e. das Thema). Alle anderen Verben, die unter der Kategorie *Lokative* zusammengefasst wurden, nehmen dagegen Bezug auf die räumlichen Eigenschaften beider Entitäten (vergleiche in diesem Zusammenhang die Positionsverben *stehen* und *liegen* mit den lokativen Verben *stecken*, *kleben* oder *binden*). Um genauer der Frage nach den Quellen, wovon die räumlichen Konzepte abgeleitet sind, nachzugehen, wurden die Entitäten nochmal separat kodiert. Die folgende Tabelle (T6.11) gibt uns in diesem Zusammenhang einen Überblick über die relativen Häufigkeiten der Verben in jeder der resultierenden Kategorien:

**Tab. 6.11: Relative Auftretenshäufigkeiten der verschiedenen Verbtypen**

	<b>Thema (Positur/Art)</b>	<b>Thema-Relatum- Relation</b>	<b>Existenz</b>
<b>Deutsch</b>	526	147	527
<b>Griechisch</b>	148	204	848

Die obige Tabelle zeigt, dass die Anteile an Positions- und Existenzverben im Deutschen ähnlich hoch sind (526 vs. 527), während im Griechischen eindeutig den höchsten Anteil die Existenzverben aufweisen (848). Weiterhin fällt auf, dass die räumlichen Konzepte, die bei der Beschreibung statischer Lokalisationen von den griechischen Sprechern im Verb versprachlicht werden, vorwiegend aus der Relation von beiden Entitäten zueinander (Thema-Relatum) abgeleitet sind (204). Im Vergleich dazu kodieren die Verben im Deutschen hauptsächlich die Art der Stellung des Themas im Raum (526).

Zum Abschluss illustriert das folgende Diagramm die prozentualen Häufigkeiten der Verben für jede Kategorie und für jede Sprache:

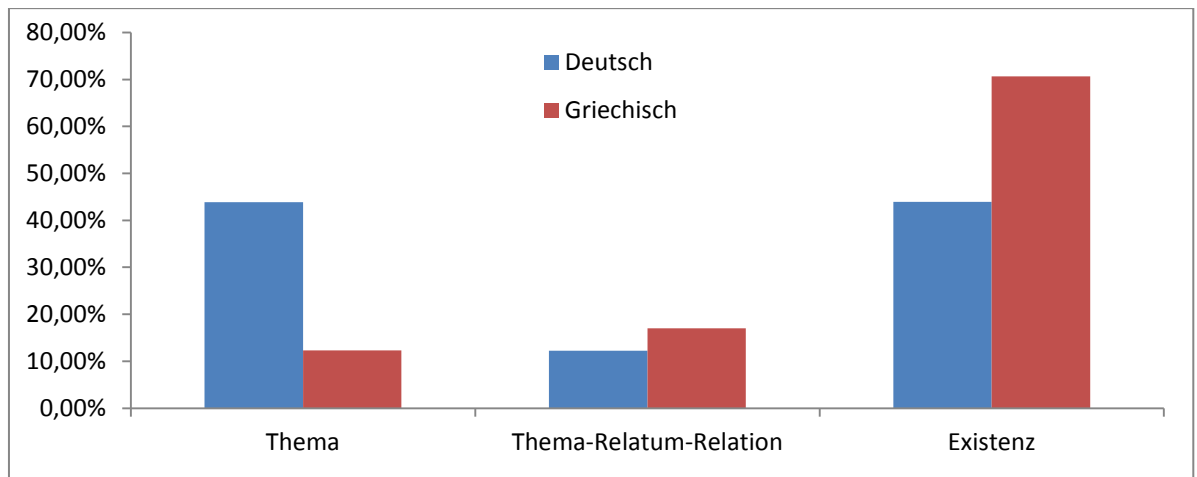


Abb. 6.16: Raumkonzepte enkodiert in griechischen und deutschen Verben

Als Ergebnis lässt sich feststellen, dass griechische Sprecher bei der Enkodierung statischer Relationen signifikant mehr Gewicht auf die existentielle Relation zwischen Thema und Relatum legen. Hierzu gebrauchen sie in erster Linie das neutrale Verb *ine* (dt. *sein*), welches keine spezifischen räumlichen Angaben zu den beteiligten Entitäten liefert. Im Gegensatz zu ihnen sind die Sprecher des Deutschen signifikant mehr an der Art interessiert, nach welcher das Thema der Lokalisierung im Raum positioniert ist ( $p < 0.00001$ ).

#### 6.4.2.1 Semantische Dichte und Information-Fokus

Nachdem in den vorherigen Abschnitten die Eigenschaften beider hier untersuchten Sprachen einerseits hinsichtlich der Kodierung und Verteilung der semantischen Komponenten eines lokalen Verhältnisses andererseits hinsichtlich der Enkodierung von verschiedenen Typen räumlicher Information herausgearbeitet wurden, soll in diesem Abschnitt der Frage nachgegangen werden, inwieweit die Auswahl und Fokussierung der hier relevanten Information Auswirkungen auf die semantische *Dichte* der Äußerungen haben. Wie bereits am Anfang des Kapitels 6.4 erwähnt, wird mit *semantischer Dichte* die Anzahl der semantischen Komponenten bezeichnet, die von den Sprechern in einer Äußerung sprachlich kodiert werden. Semantisch dichte Äußerungen sagen im Prinzip viel mehr aus, sie kodieren mit anderen Worten mittels der einzelnen sprachlichen Ausdrücke mehr semantische Komponenten. Eine Reihe von Studien (u.a. Harr, 2012a) zeigten in diesem Zusammenhang, dass S-Sprachen die Sprecher dazu prädisponieren, mehr semantische Komponenten explizit zu nennen, im Vergleich zu V-Sprachen, die tendenziell viel Information weg lassen. Die Hypothese, die im Folgenden also getestet

werden soll, lautet, dass die Lokalisierungen der deutschen Sprecher (S-Sprache) *dichter* sind als die Äußerungen der griechischen Sprecher (V-Sprache).

Was die Domäne der statischen Lokalisierung, die hier behandelt wird, anbetrifft, können im Prinzip zwei Komponenten ausgedrückt werden: a) Spezifische *Art* der Stellung des Themas und b) die spezifische Lokalisierungsrelation zwischen den beteiligten Entitäten. Als Konsequenz kann die semantische Dichte zwischen 0 Komponenten (i.e. SD0, wenn keine explizite Information gegeben ist) bis 2 Komponenten (i.e. SD2, wenn beide Komponenten ausgedrückt werden) variieren. Um das Vorstehende nochmal zu verdeutlichen, sind hier einige Beispiele aus dem Griechischen aufgeführt:

		Anzahl der Komponenten	
(6.1)	a. <i>I flitzána ine sto trapézi.</i> `Die Tasse ist auf dem Tisch`	0	(TopRel 1)
(6.2)	a. <i>I flitzána ine páno sto trapézi.</i> `Die Tasse ist auf dem Tisch`	1	(TopRel 1)
	b. <i>O skilos káthete sto spitáki.</i> `Der Hund sitzt in der Hütte`	1	(TopRel 71)
	c. <i>I skála akubáei ston toícho.</i> `Die Leiter lehnt an der Wand`	1	(TopRel 58)
(6.3)	a. <i>O skilos káthete mésa sto spitáki.</i> `Der Hund sitzt in der Hütte`	2	(TopRel 71)

Nachdem wir das gleiche Prozedere für alle erhaltenen Antworten wiederholt haben, ergab sich die folgende Tabelle (Tab. 6.12): In den Zeilen stehen die Sprachen und in den Spalten die drei verschiedenen Werte für die semantische Dichte.

**Tab. 6.12: Anzahl semantischer Komponenten**

	<b>SD2</b>	<b>SD1</b>	<b>SD0</b>
<b>Deutsch</b>	673	527	0
<b>Griechisch</b>	75	855	270

Die obige Tabelle illustriert die semantische Dichte der von den Sprechern beider Sprachen gegebenen Antworten. Es kann beobachtet werden, dass die deutschen Sprecher auffallend mehr SD2-Äußerungen produzierten als die griechischen Sprecher, die vorwiegend SD1-

Äußerungen von sich gaben (673 vs. 855). SD0-Äußerungen, i.e. also Äußerungen, die keine Angaben zu den räumlichen Entitäten lieferten, kamen relativ häufig nur in den Antworten der griechischen Sprecher vor (270). Im Griechischen wird also viel Information weggelassen, wobei sich der Sprecher auch oft (vgl. Anzahl der SD0-Äußerungen) auf die Inferenzfähigkeit des Hörers verlässt.

Der  $\chi^2$ -Test bestätigt diese Ergebnisse und weist auf signifikante Unterschiede hinsichtlich der semantischen Dichte in den Äußerungen der deutschen und griechischen Sprecher hin (P-Wert is  $< 0.00001$ ).

### 6.4.3 Zusammenfassung der Ergebnisse

Die obige Analyse ergab signifikante Unterschiede in den Beschreibungen statischer Lokalisationen zwischen den deutschen und griechischen Sprechern. Zunächst fiel uns auf, dass Sprecher beider Sprachen die Lokalisierung mittels Verben in nahezu gleichem Maße (i.e. zu ungefähr gleichen Anteilen) ausdrücken. Wir fassen nun die wichtigsten Ergebnisse an dieser Stelle separat für jede Gruppe zusammen:

Im Hinblick auf die Antworten der *deutschen* Sprecher deuten die Resultate auf Folgendes hin:

- Wenn spezifische Verben verwendet werden, dann handelt es sich um *Positions*verben. Diese Verben enthalten Informationen darüber, wie die zu lokalisierende Entität (das Thema) im Raum positioniert ist. Sie sind neutral bezüglich der räumlichen Eigenschaften des Relatums.
- Die unmarkierte Option für die sprachliche Vermittlung der Lokalisierungsrelation zwischen den beteiligten Entitäten ist mittels spezifischer Präpositionen sowie Präfixen.
- Die Dichte der Information ist hier höher, da üblicherweise zwei semantische Komponenten in der Äußerung explizit genannt werden. Diese betreffen zum einen Angaben zu der Orientierung des Themas (s.o.) zum anderen Angaben zu der Region, die mittels der Präpositionen jeweils konstruiert wird.

Entsprechend deuten die Resultate der Auswertung der Antworten der *griechischen* Sprecher auf Folgendes hin:

- Räumlich neutrale Verben, wie das Kopulaverb *íne* (dt. *sein*), werden bei der Beschreibung statischer Lokalisationen hauptsächlich bevorzugt. Sie sind insofern neutral, als sie keine spezifischen Angaben zu den räumlichen Entitäten liefern. Sie drücken lediglich die Existenz des Themas an einem Ort/einer Region aus (vgl. 6.1).
- Wenn die Lokalisierungsrelation im Verb kodiert wird, dann ist sie aus den räumlichen Eigenschaften beider Entitäten abgeleitet: sowohl vom Thema als auch vom Relatum. In erster Linie werden dann Verben gebraucht, die die Anordnung (Disposition) der zu lokalisierenden Entität und des Relatums ausdrücken.
- Es lässt sich ein hoher Gebrauch von spezifischen, regionkonstituierenden Präpositionen beobachten (54 Prozent). Sie dienen dem Ausdruck der räumlichen Relation zwischen Thema und Relatum.
- Die Sprecher tendieren dazu, bestimmte Informationen (wie z.B. die Position des Themas) zu unterdrücken. Ihre Äußerungen beinhalten vorwiegend nur eine semantische Komponente, die entweder im Verb oder in der Präposition (oder Präfix) kodiert ist. Relativ häufig neigen sie dazu, sich komplett auf die Inferenzfähigkeit des Hörers zu verlassen.

Diese Ergebnisse korrelieren nur zum Teil mit den typologischen Eigenschaften des Deutschen und Griechischen jeweils als S- und V-framed Sprache. So hat es sich zunächst gezeigt, dass die Sprecher des Deutschen (S-framed) die Lokalisierungsrelation außerhalb des Verbs, hauptsächlich mittels Präpositionen ausdrücken, so wie es man von S-Sprachen auch erwarten würde, während sie im Verb die Position des Themas kodieren. Obwohl das Griechische jedoch im Prinzip als V-Sprache gilt, lässt sich feststellen, dass die relevante Information nicht im Verb, wie man bei einer V-Sprache erwarten dürfte, sondern in zusätzlichen Elementen (Präposition und Präfixe) ausgedrückt wird.



## Kapitel 7: Diskussion

Anliegen der vorliegenden Arbeit war die umfassende Behandlung statischer Lokalisationen im heutigen Griechischen und Deutschen. Zentral war die Frage, wie Raumkonzepte in den hier betrachteten Sprachen in sprachliche Formen umgesetzt werden. Gegenstand waren hierbei topologische Raumrelationen und ihre sprachliche Repräsentation und Integration auf Äußerungsebene. Die analytische Beschreibung der strukturellen Merkmale von Verben und Präpositionen des Griechischen und Deutschen war vorrangig darauf ausgerichtet, die Struktur, welche den Entitäten und der daraus abgeleiteten Raumrepräsentation zugeschrieben wird, zu untersuchen. Hierbei lag der Schwerpunkt in erster Linie auf der Erfassung und Beschreibung der semantischen Domäne der Lokalisation im Griechischen. Die Analyse der Daten und Interpretation der Ergebnisse erfolgte mit Hilfe qualitativer und statistischer Methoden sowie durch den Einsatz von Clusteranalysen. Folgende Ergebnisse lassen sich festhalten:

1. Trotz gleicher kommunikativer Aufgabe kommt es bei den deutschen und griechischen Sprechern zu unterschiedlicher sprachlicher Repräsentation und Integration von Raumkonzepten in den Lokalisationsäußerungen.  
Diversität zwischen beiden Sprachen bezieht sich einerseits auf die Ausdrucksmittel, z.B. Präpositionen versus Verben, komplexe versus unspezifische Präpositionen, andererseits auf die Anwendung bestimmter sprachlich kodierter Konzepte auf außersprachliche Situationen. 'Ausdrucksalternativen' in Bezug auf ein und denselben Sachverhalt lassen somit eine jeweils variierende Repräsentation von räumlichen Konstellationen auf konzeptueller Ebene erkennen. Darüber hinaus unterscheiden sich beide Sprachen darin, welche Objekteigenschaften als für die Lokalisation salient angesehen werden (z.B. Unterschied zwischen belebten und unbelebten Entitäten).
2. Der Vergleich zwischen den sprachlichen Formen und den darin kodierten Inhalten stellt die Optionen im Vergleichsspektrum heraus, von denen beide Sprachen Gebrauch machen, und lässt somit das typologische Profil dieser Sprache im Detail erkennen.

Sprecher des Deutschen folgen beim Aufbau einer spezifischen Lokalisation Lexikalisierungsmustern von satellite-framed Sprachen: die im Verb kodierte Information nimmt vorrangig Bezug auf Eigenschaften des lokalisierten Objektes (Thema), wobei raumrelationale Informationen in den Präpositionen kodiert werden. In den griechischen Äußerungen finden sich beide Lexikalisierungsmuster (V - und S - framed Muster), sodass eine eindeutige Zuordnung des Griechischen zu den Verb-framed-Sprachen empirisch nicht haltbar ist.

3. Beide Sprachen unterscheiden sich in der Wahl von Thema- und Relatumeigenschaften zur Darstellung statischer Relationen. Im Griechischen ist die Lokalisationsrelation vorrangig von Eigenschaften des Themas abgeleitet, wobei sie im Deutschen über Eigenschaften des Relatums strukturiert wird.

Diese Befunde zu Raumreferenz in statischen Lokalisationen sollen abschließend unter Rückgriff auf die eingangs formulierten Fragestellungen diskutiert und vor dem Hintergrund des theoretischen Referenzrahmens reflektiert werden. Konkret sollen in diesem Kapitel die wichtigsten Ergebnisse und Schlussfolgerungen zusammengefasst (§7.1) sowie offene Fragen und ihre theoretischen Implikationen für die semantische Domäne der Lokalisation diskutiert werden (§7.2). Das vorliegende und letzte Kapitel rundet meine Ausführungen über die statischen Lokalisationen ab, indem einzelne ausgewählte Aspekte der vorliegenden Untersuchung bzgl. einiger bestimmter Formen, die die Analyse der Lokalkonstruktionen ergab, mit theoretischen (Vor-) Überlegungen konfrontiert werden. Mein Ziel ist es, konkrete Anhaltspunkte aufzuzeigen, die weitere kontrastiv angelegte Untersuchungen und Auswertungen semantischer Repräsentationen räumlicher Kategorien im Hinblick auf die funktionale Domäne der Lokalisation für sinnvoll oder gar notwendig erscheinen lassen.

## 7.1 Synthese der Ergebnisse

Die Auswertung der Daten hat eine Reihe deutlicher Unterschiede in den Lokalisationsäußerungen, die unter vergleichbaren Produktionsbedingungen erhoben wurden, ergeben. Sowohl hinsichtlich der Auswahl sprachlicher Mittel als auch hinsichtlich der Selektion semantischer Kategorien zur Repräsentation der vorgegebenen topologischen Raumrelationen haben sich deutliche Unterschiede zwischen den hier untersuchten Sprechergruppen ergeben. So konnte gezeigt werden, dass die beobachtete Diversität, die sich auf semantisch-konzeptueller Ebene geltend macht, auf die strukturellen Eigenschaften der jeweiligen Einzelsprachen zurückgeführt werden können.



Dabei verweisen die sprachlichen Formen, die die betreffenden Sprachen im Einzelnen besitzen, um räumliche Relationen auszudrücken, und ihre konkrete Anwendung im Kontext auf unterschiedliche Konzeptualisierungsmuster, die sich im Kern durch die für die jeweiligen Objektkonstellationen gewählten Raumkonzepte unterscheiden. So hat sich gezeigt, dass *eine* bestimmte räumliche Relation keineswegs nur mittels *einer* bestimmten sprachlichen Form (z.B. mittels Präpositionen) sprachübergreifend repräsentiert wird. Meine Daten zeigen vielmehr, dass Sprachen über verschiedene Möglichkeiten des spezifischen Aufbaus einer Lokalisation verfügen, welche jeweils unterschiedliche Eigenschaften, i.e. Aspekte des perzeptuellen Inputs (i.e. der vorgegebenen Objektverhältnisse und der daran beteiligten Entitäten) profilieren.

Einen augenfälligen Beweis für die unterschiedlichen Aufgliederungen einer räumlichen Konstellation bieten die Analysen der Kodierungsmuster des Griechischen bzgl. der Lokalisationsvarianten. Eine **grundlegende Möglichkeit** der Verortung von Entitäten im Raum im Griechischen besteht darin, das Thema (bzw. sein Ort) mittels der *unspezifischen* Präposition *se* relativ zum gesamten Bereich, von dem aus eine Interaktion mit dem Relatum möglich ist, zu lokalisieren. Sofern diese Präposition in der Äußerung mit dem räumlich neutralen Verb *íne* (‘sein’) verwendet wird, was auch oft der Fall ist, bleibt die spezifische räumliche Relation implizit, kann dennoch erschlossen werden. Die Deutung erfolgt hierbei aus dem Wissen über die typischen Verhältnisse zwischen den beteiligten Entitäten. Die Sprecher verwenden häufig dieses Kodierungsmuster für den Ausdruck unterschiedlicher Situationstypen und in Kombination mit verschiedenen Referenzobjekten. Das Vorkommen dieser Präposition hängt also nicht von den gegebenen räumlichen Eigenschaften des Referenzobjektes ab, auf welches das kodierte Verhältnis bezogen ist. Es sei an dieser Stelle angemerkt, dass es im Deutschen keine Entsprechung zu diesem Lokalisationstyp gibt. Im Deutschen ist dagegen immer eine Teilraumspezifizierung (wie nach Innen- oder Außenraum) mittels einer Präposition erforderlich.

**Alternativ** zu der obigen Lokalisationsvariante verwenden die griechischen Sprecher in ihren Lokalisationen eine Reihe von *komplexen* Präpositionalphrasen (wie *páno se* oder *mésa se*), mittels derer die Verortung des Themas relativ zu einem räumlichen Sektor, der relativ zum *Relatum* bzw. dessen räumlichen Eigenschaften bestimmt wird, erfolgt. Die Sprecher wählen hier in ihren Beschreibungen eine Strategie, die ihnen erlaubt, unter Bezugnahme auf die Relatumeigenschaften den Suchbereich der zu lokalisierenden Entität

bzgl. der Region einzugrenzen. Ähnlich wie im Deutschen sieht auch das Griechische eine Zuordnung zum Innenraum (mittels der komplexen Präposition *mésa se*), zum Rand des Relatums (mittels der Präposition *páno se*) oder der äußeren Umgebung vor. Im Unterschied zum Deutschen gibt es im Griechischen keinen Ausdruck, der die Lokalisierung des Themas relativ zum Randraum (im Deutschen hat die Präposition *an* diese Funktion) leistet. Aufgrund der vorgegebenen kommunikativen Situation und des Darstellungsmodus der räumlichen Verhältnisse auf den Bildern zeichnet sich deutlich die Tendenz der Sprecher ab, präzise auszudrücken, wo sich genau das Thema (bzw. sein Ort) relativ zum Ort des Relatums befindet. Die Spezifikation der Lokalisationsrelation findet ihren Ausdruck im Griechischen in der Wahl der entsprechenden Adverbien, die der Präposition *se* vorausgehen.

Eine **weitere** Lokalisationsvariante ergibt sich in den Antworten der griechischen Sprecher, wenn sie *lokative* Verben verwenden, welche Eigenschaften der *beiden* beteiligten Entitäten (Thema und Relatum) und ihre Relationen zueinander spezifizieren. Diese Verben liefern Information über die spezifische Art der räumlichen Anordnung der an der Lokalisation beteiligten Entitäten, wie z.B. die griechischen Verben *apikonizete* ('abbild'-3.SG) oder *stirizete* ('sich stütz'-MEDP:3.SG), die jeweils eine spezifische Art der *Konfiguration* und der (unspezifischen) *Fixierung* der zu lokalisierenden Entität und des Relatums nahe legen.

Wir können aus dem Vorhergehenden schließen, dass sprachlichen Bezeichnungen für Raumrelationen innerhalb einer Sprache eine Strukturierung des Raums zugrunde liegt, die von Sprache zu Sprache erheblich variiert. Dabei zeigt sich in den obigen Lokalisationsvarianten, in welcher Weise die hier betrachteten Einzelsprachen Eigenschaften einer gegebenen Konstellation selektieren und zur Sprache bringen, während andere in den Hintergrund rücken (i.e. durch Impliztheit). Bezogen nun auf die im theoretischen Teil dieser Arbeit vorgenommene Charakterisierung des topologischen Raums lässt sich angesichts der vorliegenden Befunde der Schluss ziehen, dass den lokalen Konstruktionen keine einheitliche sprachübergreifende Repräsentation zugrunde liegt. Die Sprachen scheinen an dieser Stelle von konkreten Raumeigenschaften stark zu abstrahieren und dabei die funktionale Domäne der Lokalisation auf unterschiedliche Weise zu differenzieren, die den konventionellen Charakter der betreffenden Sprachsysteme jeweils widerspiegelt. Dass es im Deutschen beispielsweise die Möglichkeit der Zuordnung zum Randraum mittels der Präpositionen *an* und *auf* (die auf verschiedene Dimensionen

verweisen) gibt, zeigt die Abstrahierung dieser Sprache von einer einheitlichen topologischen Grundstruktur. In diesem Zusammenhang entspricht die Kodierung der Regionen im Griechischen eher den topologischen Teil-Regionen einer Entität, welche der Gliederung in eine Innen-, Außen- und eine Randregion vorsieht.

Diese Variabilität in der Behandlung statischer Lokalisationen zeichnet sich auch in der Konsistenz der Antworten, die die griechischen Sprecher gegenüber den deutschen Sprechern gegeben haben, ab. Als Folge der eingesetzten Lokalisationsstrategien divergieren die Beschreibungen der griechischen Sprecher in stärkerem Maße voneinander im Hinblick auf den Gebrauch der Präpositionen für jede einzelne Konstellation. Nur in acht Konstellationen (von 60) verwendete die griechische Sprechergruppe *genau* die gleiche Form. Im Vergleich dazu gebrauchten alle deutschen Versuchspersonen bei der Beschreibung von insgesamt 33 räumlichen Konstellationen genau die gleiche Präposition, was wiederum in diesem konkreten Fall eine sehr hohe Konsistenz der Antworten zeigt. Dabei resultiert die Wahl jeweils einer bestimmten Präposition bei den deutschen Sprechern aus den spezifischen räumlichen Eigenschaften der Relatum-Entitäten. Dies lässt den deutschen Sprecher kaum Raum offen, um die vorgegebenen Lokalisationen auf verschiedene Weise zu konstruieren. Die Restriktionen für die Relata beim Gebrauch der deutschen Präpositionen wirken somit auf die Konsistenz der Antworten ein, die im Falle der deutschen Sprecher eine sehr hohe Übereinstimmung in der sprachlichen Repräsentation der Konstellationen reflektiert.

Die inhaltliche Eingrenzung der Klasse der Relata, die eine Lokalisierung nur mittels jeweils bestimmter Präpositionen zulassen, wurde auf der Grundlage der Clusteranalysen mit überraschenden Ergebnissen erzielt. Es konnte unter anderem gezeigt werden, dass die Präposition *in* im Deutschen eine sehr breite Palette von räumlichen Konstellationen abdeckt, während die Anwendung des griechischen Pendantes *mésa se* vielen Restriktionen unterliegt. *In* lässt im Deutschen neben Entitäten mit unterschiedlich stark ausgeprägtem Innenraum, die das Thema entweder vollständig oder partiell enthalten, auch Relata, die körperhafte Objekte bilden (wie in *Das Loch ist im Tuch*), zu. Solche Konstellationen, in denen das Thema als integraler Teil der Oberfläche des Relatums erscheint, werden hingegen im Griechischen alternativ mit den Präpositionen *se* oder *páno se* beschrieben. Die Zuordnung eines Innenraums zu einer räumlichen Entität mittels der komplexen Präposition *mésa se* setzt im Griechischen ein Cluster von Eigenschaften voraus, die die

Anwendung dieser Präposition nur auf körperhafte Entitäten, die das Thema mit ihren materiellen Begrenzungen nahezu vollständig umschließen, erlauben.

Ein weiteres Beispiel für die unterschiedliche Kategorisierung räumlichen Situationen bietet die Clusteranalyse der Verben in beiden Sprachen. Wie an früherer Stelle bereits angedeutet, verwenden die Sprecher des Deutschen in ihren Lokalisierungen häufig Positionsverben (44 Prozent), um die Ausrichtung bzw. Position der zu lokalisierenden Entität zu spezifizieren. Nun treten die deutschen Verben sowohl mit belebten als auch mit unbelebten Entitäten auf, während die griechischen Äquivalente die verschiedenen Positionen nur von belebten Entitäten kodieren (deshalb liegt ihr Gesamtanteil bei 12 Prozent). Deshalb resultierten aus der Clusterbildung auf Basis der griechischen Verben auch keine distinkten Clusters, wie es im Deutschen der Fall war, welche diese semantischen Kategorien repräsentieren.

Die Unterschiede, die bis hier referiert wurden, stehen im Einklang mit den Ergebnissen neuer Untersuchungen zur sprachlichen Diversität von Bowerman und Choi (2001) oder Majid et al. (2007, 2014). Die Gegenüberstellung der lokalen Ausdrücke unterschiedlicher Sprachen zeigen, ähnlich wie die hier betrachteten Sprachen belegen, dass die räumlichen Konzepte sprachübergreifend erhebliche Variation aufweisen. Sprachen unterscheiden sich nicht nur darin, welche Aspekte einer räumlichen Situation sie mittels eines sprachlichen Ausdrucks in den Vordergrund bringen, sondern auch in der jeweils variierenden Repräsentation von räumlichen Konstellationen. Eine räumliche Anordnung, die in einer Sprache als *In*-Relation kategorisiert wird, kann in einer anderen Sprache als eine *Auf*-Relation repräsentiert werden.

Welchen Prinzipien die Sprachen bei der lexikalischen Strukturierung des Raums im Einzelnen folgen, können dabei nicht aus dem physikalischen Raum mit seinem Ensemble an Reizen oder dessen Wahrnehmung abgeleitet sein oder alleine dadurch erklärt werden. Auch wenn ihre Entstehung ohne Zweifel mit physikalischen und physiologischen Bedingungen unserer Wahrnehmung zusammenhängt, sind semantische Kategorien maßgeblich durch einzelsprachliche Konventionen bestimmt. Das bedeutet, dass Lokalisationen grundsätzlich Selektions- und Strukturierungsprozesse voraussetzen und keinesfalls 'objektive' Abbildungen der Realität darstellen. Jede Sprache wählt unterschiedliche Dimensionen einer räumlichen Relation aus und diese repräsentiert sie mittels Lokalisierungsausdrücken. Der visuell wahrgenommene Raum wird dabei nicht in seiner Vielschichtigkeit repräsentiert, sondern die Sinnesempfindungen werden in

vielfältiger Weise gefiltert und in die Erfahrungswelt des Menschen einsortiert. Die unterschiedlichen Verwendungsweisen der lokalen Präpositionen – wie der Präpositionen *mésa se* (vgl. mit dem deutschen Ausdruck *in*) oder *se* – lassen kaum eine andere Deutung zu, als dass die Sprachen von konkreten Raumeigenschaften wie Enthaltensein oder Gliederung des Raums in Teilräume sehr stark abstrahieren und unterschiedliche Objekteigenschaften als für eine Lokalisation salient ansehen. So mag für die Sprecher einer Sprache zwischen belebten und unbelebten Objekten zu unterscheiden sein, z.B. im Griechischen, was für eine Lokalisation im Deutschen beispielsweise keine Relevanz hat.

Wie verschieden die ausgewählten Konzepte sind, zeigt sich nicht zuletzt auch in der Verwendung der temporalen Mittel, die im Griechischen, i.e. einer Sprache mit einem voll ausgebildeten Flexionssystem, eine Konstellation als resultativen Zustand markieren (ähnliche Resultate lieferte auch Kopecka (2004) für das Französische). Auch wenn hier von einer sehr fein differenzierten aspektuellen Unterscheidung die Rede ist, die im Prinzip den Endzustand (oder Resultat) einer vorangehenden Bewegung oder Handlung des Agens suggeriert, wird dadurch nochmals deutlich, dass weniger eine einheitliche, objektive Raumstrukturierung für die sprachliche Repräsentation räumlicher Verhältnisse ausschlaggebend ist.

Ich werde die Frage des Verbalaspekts im Folgenden wiederholt aufgreifen und dabei den Versuch unternehmen, einen Ausblick auf mögliche Vertiefungen und weitergehende Überlegungen zu geben.

## **7.2 Abschließende Bemerkungen und Ausblick**

Zum Abschluss dieser Arbeit werden die wichtigsten Eigenschaften der hier betrachteten Sprachen zusammengefasst, die sprachspezifische Muster der Kodierung eines lokalen Verhältnisses in syntagmatische Einheiten betreffen. Es war ein weiteres Anliegen der vorliegenden Arbeit zu zeigen, inwieweit die typologischen Eigenschaften der beiden Sprachen (Verb- vs. Satellite-framed) – anknüpfend an die Diskussion um die Kodierungsmuster von Bewegungsereignissen – die Enkodierung und Fokussierung räumlicher Information im Bereich der hier behandelten funktionalen Domäne der *Lokalisation* beeinflussen. Die vorliegende Arbeit knüpfte hierbei an den Forschungsstrang der Raumtypologie an, in deren Rahmen die Koppelung zwischen syntaktischen Kategorien und Einheiten von raumreferentiellen Inhalten diskutiert wird, ging aber in mehrfacher Hinsicht darüber hinaus. Talmys typologische Unterscheidung bezieht sich auf

die Art und Weise, wie der Verlauf einer Bewegung („path“) kodiert wird, welcher sowohl das Auftreten eigentlicher Bewegung von einem Ort zum anderen (translational, MOTION<sub>MOVE</sub>) als auch das Ausbleiben von Bewegung, i.e. die Ruhelage, (MOTION<sub>BELOC</sub>) umfasst (Talmy, 2000b).

Während sich das Augenmerk der einzelnen empirischen Untersuchungen bisher in erster Linie auf die dynamischen Lokalisationen richtete (vgl. hierzu Lemmens, 2005), geht es in der vorliegenden Arbeit hingegen um statische Lokalisationen, die ja elementarer sind: ein „path“ ist immer die gerichtete Verbindung statischer Lokalisationen. Um dies zu verdeutlichen, möchte ich an dieser Stelle noch einmal an das allgemeine Schema einer Lokalisation erinnern. Demnach gehen in eine Lokalisation zwei Zuordnungen ein: zum einen wird einem Objekt für eine Zeit (t) einen Eigenort zugeordnet, und zum anderen wird dem Ort des Themas und jenen des Relatums in Bezug gesetzt. In diesem Sinne ist die Lokalisation (LOK) eine Operation, nämlich die Verortung von Entitäten, und die räumliche Situation bzw. Konfiguration stellt den referentiellen Inhalt dar, der für die Erfüllung dieser Operation verwendet wird. Um eine Entität im Raum sprachlich zu verorten, wird, wie schon im theoretischen Teil dieser Arbeit ausführlich erläutert wurde, die Verortung einer anderen Entität als Bezugspunkt verwendet und das Verhältnis zwischen den beiden vermittelt. Die Lokalisation erfolgt dann durch den Ausdruck des lokalen Verhältnisses zwischen Thema und Relatum. In einer Lokalisation wie *das Buch ist im Regal* dient also die Raumangabe dazu, ein Objekt durch eine *temporäre* räumliche Eigenschaft, eben im Regal zu sein, zu individualisieren. Ähnliches gilt für eine Lokalisation wie *er legte das Buch (vom Regal) auf den Tisch*, welche den Eigenort des Themas zu verschiedenen Zeitpunkten (t<sub>1</sub> und t<sub>2</sub>) kennzeichnet. Nun wird der Weg, den das Thema (hier: das Buch) als räumliche Strecke zurücklegt, ausgehend von dem Ausgangsort (hier dem Ort des Regals), direkt als zeitliche Sequenz von *Orten* interpretiert (vgl. dazu Wunderlich, 1986; Klein, 1991; Wunderlich & Herweg, 1991). Auf dieser Weise können dynamische Lokalisationen auf statische zurückgeführt werden, wobei Erstere eine Veränderung in der Zeitachse enthalten. Der Begriff „statisch“ impliziert dagegen einen Zustand, welcher über den Zeitverlauf unverändert bleibt. Der Unterschied liegt also in der *zeitlichen* Struktur von Situationen und somit in der Dynamizität. Jedenfalls setzt die Repräsentation jedes lokalen Verhältnisses das Vorhandensein von einem Relatum-Ground voraus, welcher in einer gegebenen Lokalisation als Referenzpunkt fungiert (vgl. dazu auch Talmy, 2000a: 312). Weitere Spezifikationen können sich, müssen aber nicht, auf räumliche Regionen bzw. Teilräume in Bezug auf die Umgebung des Relatums oder

auf Eigenschaften des Themas, oder auf beides beziehen (vgl. dazu auch Carroll et al., 2012).

Die obigen Grundannahmen, die im theoretischen Teil dieser Arbeit im Detail diskutiert wurden, passen zu Talmys Versuch, statische und dynamische Lokalisationen mittels übergreifenden und vereinheitlichen Begrifflichkeiten zu erfassen. Man muss lediglich annehmen, dass es Verben gibt, mit deren lexikalischer Bedeutung zwei Zustände, hier räumliche Orte, vereinbar sind (vgl. die Verben *liegen* vs. *legen*). Weitere Eigenschaften einer Situation, wie die Art und Weise (*Manner*), können ein lokales Verhältnis *begleiten* (vgl. hierzu Talmy, 2000b), was mehr oder weniger heißt, dass sie nicht ausschließlich bei lokalen Situationen vorkommen und auch unabhängig von lokalen Verhältnissen prädiert werden können. Hierzu zählen Verben, wie das Bewegungsverb *fliegen* oder die Positionsverben *sitzen* oder *liegen*, die jeweils auf Eigenschaften des sich bewegenden oder lokalisierten Objektes (Thema) Bezug nehmen.

Kommen wir nun noch einmal zu der Ausgangsfrage nach den typologischen Charakteristika der betreffenden Sprachen zurück. Die Analyse zielte in erster Linie auf die typologische Einordnung, vor allem des Griechischen, sowie auf die Erfassung der Rolle der Partizipanten einer Lokalisation (i.e. des Themas und Relatums) für die Darstellung räumlicher Konstellationen. Eines der Ziele dieser Arbeit war es aufzuzeigen, ob und inwieweit die dokumentierten Beschreibungen neben der lexikalischen Raumstrukturierung und dem Grad der Genauigkeit auch in der Informationsauswahl derart variieren, dass bestimmte inhaltliche Komponenten bzw. Muster der konzeptuellen Konzeption je nach Sprache als präferiert etabliert werden können. Aus diesem Grund wurde der Fokus nicht nur auf den (präferierten) Ort der Kodierung semantischer Komponenten, sondern auch auf die konkreten Inhalte, die sich in den strukturellen Mitteln niederschlagen, gelegt.

Die Auswertung der Daten hat gezeigt, dass die **deutsche Sprechergruppe** die Lokalisationsrelation immer mittels spezifischer Präpositionen, d.h. also außerhalb des Verbs, kodiert. So enthält jede der Äußerungen der deutschen Befragten eine Präposition, die dem Ort des Relatums eine für die jeweilige Präposition charakteristische Region zuweist. Die Lokalisation erfolgt somit durch den Ausdruck des lokalen Verhältnisses zwischen dem Thema (und dessen Ort) und der präpositionsspezifischen Region des Relatums. Präpositionen werden dabei – wie sich aus dem Vorausgehenden bereits ergibt – gewählt, wenn die räumlichen Konzepte, die zur Etablierung der Region herangezogen

werden, jeweils bei den einzelnen räumlichen Eigenschaften der Relatumobjekte verankert werden. Wir können also an dieser Stelle zweierlei festhalten: zum einen werden die Relata in den Äußerungen der deutschen Sprecher explizit gemacht, zum anderen werden Lokalisationen *immer* durch Präpositionen gewährleistet.

Kommen wir nun zu den Verben und zu der nahe liegenden Frage nach dem Ausmaß, an dem Verbinformation an der Interaktion zwischen Raumausdruck und/oder Thema-Spezifikation beteiligt ist. Dazu zähle ich an dieser Stelle nicht die neutralen Verben (die Kopula werden hierzu gerechnet), die keinerlei spezifischen räumlichen Angaben zu den beteiligten Entitäten (Thema und/oder Relatum) liefern. Betrachtet man also Fälle wie *der Hase ist in dem Käfig*, so steuert die Kopula *sein* nichts zum Thema, um dessen Ort es geht, bei. Das Subjekt liefert das Thema (hier: *der Hase*), und der Eigenort desselben ist eine IN-Region des Eigenorts des Käfigs (d.h. des Relatums). In schlichter Prosa: Das Kopulaverb drückt lediglich *Existenz* aus (d.h. das Thema befindet sich zu einer bestimmten Zeit an dem durch die *Präposition* genannten Ort).

Wenn spezifische Verben von den deutschen Sprechern verwendet werden, dann handelt es sich hauptsächlich um *Positionsverben* (44 Prozent). Diese Verben charakterisieren die Ausrichtung bzw. Position der zu lokalisierenden Entität (i.e. das Thema). Betrachtet man die Lokalisation im engeren Sinne als die Domäne der sprachlichen Ausdrücke, die der Lokalisierung von Entitäten dienen, dann liefern Positionsangaben keinerlei Informationen zu dem spezifischen lokalen Verhältnis zwischen den an der Lokalisierung beteiligten Entitäten. Positionsverben, deren Anwendbarkeit bestimmte Gestaltmerkmale der zu lokalisierenden Entität voraussetzen, drücken nur die spezifische *Art* der Stellung des *Themas* im Raum aus, sie fixieren also das Thema und somit *die Art* seiner *Befindlichkeit* im Raum. Betrachten wir nochmal zur Verdeutlichung die Äußerungen aus den gewonnenen Daten *der Hund steht neben seiner Hütte* oder *der Hund liegt in seiner Hütte*. Was besagen nun diese Äußerungen? In beiden Fällen wird nicht nur die Entität *Hund* lokalisiert, sondern der ganze lexikalische Gehalt des Restsatzes: Konkret geht es um den Ort, wo das Thema (i.e. *der Hund*) *steht* oder *liegt* (entsprechend auch *sitzt*) und von diesem wird gesagt, dass es eine *NEBEN-* bzw. *IN-*Region des Relatumobjektes (i.e. *die Hütte*) ist. Hierbei wird zum einen dem Stehen bzw. Liegen des Themas ein Eigenort zugeordnet, zum anderen wird der Ort des Themas mit jenem des Relatums in Beziehung gesetzt. Letzteres erfolgt – ähnlich wie bei den prädikativen Konstruktionen – erneut durch *Präpositionen*.



**Griechische Sprecher** legen dagegen bei der Kodierung statischer Relationen signifikant mehr Gewicht auf die Vorhandenseins-Relation (Engl. *'existential'*) zwischen Thema und Relatum. Sie verwenden in erster Linie Verben, wie die neutralen Verbtypen *íne* (dt. *'sein'*) oder *vrískete* (dt. *'sich befinden'*), die die räumliche Existenz des Themas am Ort des Relatums denotieren. Bei diesen Verben handelt es sich, wie auch Lakoff (1987) bemerkte, um den Ausdruck der Existenz an einem Ort, also eine sehr abstrakte Form der Lokalisationsrelation. Das typische Verhältnis zwischen den Partizipanten einer lokalen Situation favorisiert in diesem Fall den Gebrauch dieser Konstruktionen, deren Deutung aus dem Wissen der Sprecher über die betreffenden Objekte erfolgt.

Wenn das Thema der Lokalisierung in einer solchen Lage relativ zum Relatum verortet ist, die nicht durch pragmatische Inferenzen ergänzt werden kann, dann wird eine Reihe von *lokativen* Verben gebraucht, die die *Disposition* oder *Fixierung* des Themas am Relatum ausdrücken. Diese Verben beinhalten semantische Merkmale, die sich auf die räumlichen Eigenschaften der betreffenden Entität (Thema und Relatum) und somit auf deren Anordnung im Raum beziehen. Verben wie *apikonízete* (*abbild*-3SG) oder *efáptete* (Dt.: *berühr*-MEDP:3.SG) spezifizieren beispielsweise die Art der Konfiguration der zu lokalisierenden Entität relativ zum Relatum. Demnach drückt das erste Verb einen bestimmten lexikalischen Gehalt aus, nämlich, dass das Thema auf der Fläche des Relatums bildlich dargestellt ist. Beim zweiten Verb drückt der lexikalische Gehalt ebenfalls die Disposition (Anordnung) der beteiligten Entitäten im Raum aus, allerdings wird auf den räumlichen Kontakt, der zwischen den Flächen beider Entitäten besteht, fokussiert. Offensichtlich ist der Beitrag dieser Verben, im Vergleich zu den Kopula- oder den Positionsverben, in einer gegebenen Lokalisation verschieden. Die Lokalisationsrelation zwischen Thema und Relatum wird – auch wenn implizit – diesmal über die *Verben* gewährleistet. Im vorliegenden Zusammenhang sei angemerkt, dass, auch wenn diese Verben ebenfalls in den Beschreibungen der deutschen Sprecher dokumentiert worden sind (12%), fällt der Gebrauch dieser lexikalischen Kategorie im Griechischen durch ihre vergleichsweise höhere Gebrauchshäufigkeit und das breitere Typenspektrum besonders auf. Besonders interessant sind weiterhin, wie schon auch an früherer Stelle erwähnt, die neugriechischen Positionsverben, die im Vergleich zu den deutschen Pendanten nur vereinzelt auftauchen (12%). Lokale Verhältnisse werden außerdem von der griechischen Sprechergruppe teilweise durch *komplexe Präpositionen* kodiert (54%). Diese drücken in den Beschreibungen der Sprecher die Lokalisierungsrelation aus.

Welche Schlussfolgerungen hinsichtlich der Einbindung in die Typologie der Lexikalisierungsmuster ergeben sich nun aus den hier vorgestellten Befunden? Wir erinnern uns an dieser Stelle kurz: Unter Bezugnahme auf die bahnbrechenden Studien von Talmy, (1983, 2000b) zur Raumtypologie lassen sich die beiden hier untersuchten Sprachen unterschiedlichen Typen zuordnen. Während das Griechische den Verb-framed-Sprachen zugerechnet wird, in denen räumliche Information – genauer gesagt, der Verlauf einer Bewegung („path“) – primär im Verb ausgedrückt wird, wird das Deutsche als satellite-framed-Sprache bestimmt, in der die im Verb kodierte Information vorrangig auf Eigenschaften des sich bewegenden oder lokalisierten Objektes Bezug nimmt, wobei raumrelationale Informationen primär durch einen „Satelliten“, etwa eine direktionale Präpositionalphrase kodiert werden. Vor diesem Hintergrund stellen sich folgende Fragen auf: Inwieweit werden die im Deutschen und Griechischen unterschiedlichen Lexikalisierungsmuster von Bewegungsereignissen in der Analyse der lokalen Konstruktionen reflektiert? Können also sprachspezifische Tendenzen in der Kodierung statischer Raumrelationen bzgl. der Auswahl einer bestimmten lexikalischen Einheit auf die typologischen Eigenschaften dieser Sprachen zurückgeführt werden?

Meine Untersuchungsergebnisse bestätigen das, was schon eine Reihe von Studien beim Vergleich typologisch divergierender Sprachen gezeigt hat, nämlich die Wirkung sprachspezifischer Faktoren auf den spezifischen Aufbau einer statischen Lokalisation (u.a. Lemmens, 2005; Hickmann & Hendriks, 2006; Hickmann, 2007; Harr, 2012b). In der vorliegenden Studie zeigt sich dieser Einfluss nicht nur in der Auswahl sprachlicher Formen, sondern auch in der Art der Information, die von den Sprechern der Einzelsprachen fokussiert wird. Im Hinblick auf die Mittel zeigt sich in den Lokalisationen der Sprecher des Deutschen deutlich ein typisches S-Sprachen-Muster. Die Lokalisationsrelation wird mittels regionkonstituierender Präpositionen kodiert, so wie es man von S-Sprachen auch erwarten würde. Dabei verweisen die räumlichen Konzepte – in den Präpositionen kodiert – auf Eigenschaften des Relatums bzw. des Grounds. Dieses konzeptuelle Muster lässt sich durchgehend in den Daten der deutschen Sprecher finden, die die Lokalisationsrelation gleichermaßen über die räumlichen Eigenschaften des Grounds strukturieren. Die Fokussierungstendenz der deutschen Sprecher weiterhin auf Positionsangaben des Themas, die die Art seiner Befindlichkeit im Raum fixieren, unterstützt nochmal meine zu Beginn formulierte Vermutung. Lemmens (2002, 2005) betrachtet letztere Eigenschaft ebenfalls als typisch für S-Sprachen, und unterstreicht unter Bezugnahme auf seine Analysen der Positionsverben im Niederländischen die

Fokussierung germanischer Sprachen auf die *Art* der Positionierung der zu lokalisierenden Entität (s. auch Hickmann & Hendriks, 2006).

Im Vergleich zu Satellite-framed Sprachen legen Sprecher von V-framed Sprachen weniger Wert auf Positionsangaben (ähnlich wie bei der *Art* der Bewegung in dynamischen Konstellationen). Diese Sprachen tendieren dagegen dazu, die statische Relation durch Verben zu kodieren. Dies zeigt sich in der Verwendung hauptsächlich von Existenz- sowie lokativen Verben. Entsprechend verweisen die kodierten Konzepte auf die Existenz sowie auf Eigenschaften der zu lokalisierenden Entität relativ zum Relatum. Lemmens (2002) sowie Harr (2012b) und Hickmann (2007) bestätigen ebenfalls die Tendenz der Französisch-Sprecher für den Gebrauch dieser Verben.

Die griechischen Sprecher in der vorliegenden Untersuchung verwenden dennoch in ihren Lokalisationen teilweise auch Präpositionen, die den Suchbereich der zu lokalisierenden Entität bzgl. der Region eingrenzt. Man könnte an dieser Stelle dafür argumentieren, dass das typologische Profil des Griechischen in Anbetracht der verschiedenen Kodierungsstrategien vom einen (Verb-framed) zum anderen Sprachtyp (Satellite-framed) wandelt. Soroli (2012) findet beispielsweise sowohl S-framed und V-framed Konstruktionen in den Verbalisierungen griechischer Sprecher im Bereich von Bewegungsereignissen. Es wäre meines Erachtens an dieser Stelle dennoch etwas voreilig angesichts der vorliegenden Untersuchungsergebnisse Sorolis Behauptung für die hier behandelte Domäne der Lokalisation als bewiesen zu betrachten. Ich habe bereits an früherer Stelle dafür argumentiert, dass der Gebrauch spezifischer Formen (i.e. komplexer Präpositionen) erheblich von dem Beschreibungsanlass sowie den vorgegebenen Objektkonstellationen, die visuell auf zwei Komponenten reduziert sind, abhängen. Trotzdem zeichnet sich bei der Vermittlung einer Raumrelation deutlich die Tendenz der griechischen Sprechergruppe ab, einerseits die spezifische Lokalisationsrelation dem inferenziellen Potential der Hörer zu überlassen und die Vorhandenseins-Relation zwischen den beteiligten Entitäten auszudrücken, andererseits Angaben zur Position der zu lokalisierenden Entität weitgehend zu unterdrücken.

Wir können aus dem Vorangehenden schließen, dass die sprachspezifischen Tendenzen für die Kodierung lokaler Verhältnisse in den hier betrachteten Sprachen viele interessante Parallelen zu den Lexikalisierungsmustern aus dem Bereich von Bewegungsereignissen aufweisen. Trotzdem tauchen in den Daten der Sprecher auch solche Konstruktionen (z.B. komplexe Präpositionen im Griechischen vs. neutrale Verben im Deutschen) auf, die

weniger typisch für die betreffende typologische Gruppe (V-framed oder S-framed) sind. Die Erkenntnisse, die aus der vorliegenden Untersuchung gewonnen werden konnten, unterstützen deshalb weniger die Idee einer strikten Dichotomie (siehe Beavers et al., 2010; Croft et al., 2010 etc.). Vielmehr liefern die Befunde in dieser Arbeit Anhaltspunkte für weitere empirische Analysen, die weitaus präziser und differenzierter mit Fragen der Variabilität im Bereich der Raumkonzeptualisierung umgehen müssen. Vorrangiges Ziel muss also sein, möglichst detailliert die intra- und intersprachliche Variation in Verbindung mit den darin vorkommenden Strukturen zu erfassen und zu erklären. Nun impliziert dies eine Vorgehensweise, die alle Komponenten einer lokalen Situation in die Analyse einschließt, insofern sie einen direkten Einfluss auf die Strukturierung des Raumes ausüben. Und gerade das ist, woran es nach wie vor mangelt, detaillierte sprachvergleichende Untersuchungen, die das Zusammenspiel verschiedener Ausdrucksmittel und damit auch das unterschiedliche Gewicht, das ihnen zur Lösung sprachlicher Aufgaben zukommt, mit untersuchen. Dabei kann die Art und Weise, wie eine Sprache räumliche Beziehungen ausdrückt, sehr unterschiedlich sein (u.a. Brown & Levinson, 1992, 1993; Becker, 1994; Brown, 1994; Levinson & Brown, 1994; Bowerman & Choi, 2001). Dies gilt, wie auch in der vorliegenden Arbeit demonstriert, sowohl für die zugrundeliegenden Raumkonzepte wie für die spezifischen Ausdrucksmittel, die dazu verwendet werden. Indem wir also anderen Menschen unsere Eindrücke mitteilen, organisieren wir das Erlebte und sortieren es in unsere Erfahrungswelt ein, die der Sprecher selbst zur 'Abbildung' des Raumes und der darin befindlichen Entitäten konstruiert (Habel & Stutterheim, 2000; Talmy, 2000a, Kap.1).

Doch offen bleibt in diesem Zusammenhang nach wie vor die Frage nach der Verbindung zwischen der sprachlichen und nichtsprachlichen Repräsentation von räumlichen Relationen. Sind demnach einzelsprachliche Strukturen Oberflächenmanifestationen eines Sprachsystems oder schränken diese unsere mentale Repräsentation von Raum ein und sind somit kognitiv tief verankert? Bezogen auf unsere hier untersuchten Sprechergruppen heißt es konkret, dass die einzelsprachlichen Muster (d.h. Strukturierung der LOK über Eigenschaften des Relatums im Deutschen vs. Strukturierung der LOK hauptsächlich über Eigenschaften des Themas im Griechischen) die visuelle Aufmerksamkeit und Informationsselektion auch leiten? Und wenn dies der Fall ist, wie lässt sich erklären, welche Eigenschaften einer gegebenen Konstellation selektiert und repräsentiert werden, wenn Sprecher des Griechischen Konstruktionen verwenden, deren Bedeutung einzig und allein durch pragmatische Inferenzen rekonstruiert wird? Welche Repräsentation des

Raums ist in diesem Fall maßgeblich? Auch wenn die unterschiedlichen Formen der Repräsentation räumlicher Relationen zu untersuchen und in ihrem Verhältnis zueinander zu bestimmen, eine Aufgabe ist, die ein Linguistik allein nicht leisten kann, kann dies nur am Leitfaden der Sprache geschehen. Es wird also an dieser Stelle deutlich, dass verschiedene Methoden der empirischen Forschung und der Auswertung der erhobenen Daten sowie Material aus unterschiedlichen Populationen künftig notwendig sein werden, die allen Ausdrucksvarianten und der darin zugrundeliegenden Konzepten sowie ihrer mentalen Repräsentation Rechnung tragen.

Abschließend möchte ich an dieser Stelle die Frage des Verbalaspekts erneut kurz aufgreifen. Bereits an früherer Stelle dieser Arbeit wurde ausgeführt, dass die griechischen Sprecher deagentivierte Resultativkonstruktionen verwenden, die die Handlung eines Agens in Bezug auf ein Patiens, welches in den gegebenen Lokalisationen der zu lokalisierenden Entität (i.e. das Thema) entspricht, suggerieren. Die Verben stehen dabei in den Lokalisationen im passiven Partizip, welches durch die Verbindung des Verbs *íne* ('sein') und den Partizipformen *-ménos/-i/-o* (für die Differenzierung der drei Genera) ausgedrückt wird. Das Partizip referiert hier auf den Endzustand einer Handlung nach ihrem Vollzug durch eine Person, die bei der Verortung von Raumentitäten unerwähnt bleibt. Hierbei handelt es sich um eine sehr fein differenzierte aspektuelle Unterscheidung, die sich in den Daten der griechischen Sprecher bemerkbar macht, und welche im Prinzip das Resultat einer vorangehenden Bewegung des Agens suggeriert (vgl. dazu auch Kopecka, 2004). Das Griechische, eine Sprache mit einem voll ausgebildeten Aspektsystem, ist in diesem Zusammenhang weit differenzierter als das Deutsche, welches diese aspektuellen Markierungen am Verb gar nicht erfordert. Diese Beobachtungen werfen ein Schlaglicht auf die Frage, ob, und wenn ja, inwieweit grammatikalisierte Zeitkategorien weitere Effekte in der Versprachlichung räumlicher Relationen zeigen, in dem Sinne, dass spezifische Eigenschaften einer gegebenen Konstellation selektiert und zur Sprache gebracht werden, während andere in den Hintergrund rücken. Obwohl die Frage nach dem Einfluss einzelsprachlicher grammatischer Strukturen auf verschiedene Ebenen der Kognition (u.a. die visuelle Wahrnehmung) bereits mittels komplexer dynamischer Stimuli adressiert wurde (Stutterheim et al., 2012; Bylund et al., 2013; Flecken et al., 2014), lässt die Erforschung des Zusammenspiels von räumlichen und zeitlichen Kategorien im Bereich statischer Lokalisationen vielfach noch zu wünschen übrig. So bleibt es künftig Aufgabe der Linguisten und Psychologen, eine schlüssige und repräsentative Lösung für die sprachliche Vielfalt und Diversität in der Raumdomäne zu

geben und zugleich die nähere Wechselwirkung sprachspezifischer Muster und Kognition zu untersuchen und in ihrem Verhältnis zueinander zu bestimmen.

## Literatur

- Aggis, T. (1986). *Lokale Präpositionen im Deutschen und ihre griechischen Entsprechungen*. Konstanz: Hartung-Gorre.
- Ameka, F. K. (1995). The linguistic construction of space in Ewe. *Cognitive Linguistics*, 6(2/3), 139 - 182.
- Ameka, F. K., & Levinson, S. C. (2007). The typology and semantics of locative predication: Posturals, positionals and other beasts (Vol. 45).
- Anderson, J. R. (2001). *Kognitive Psychologie* (3. Aufl. ed.). Heidelberg; Berlin: Spektrum, Akad. Verl.
- Antonopoulou, E. (1987). *Prototype theory and the meaning of verbs, with special reference to Modern Greek verbs of motion*. (PhD Diss), University of London, London.
- Aurnague, M. (2002). Relations de partie à tout, configurations typiques et dépendances : analyse sémantique de quelques constructions génitives du basque. *Revue de Sémantique et Pragmatique*(11), 69-85.
- Bakker, D., Dahl, O., Haspelmath, M., Koptjevskaja-Tamm, M., Lehmann, C., & Siewierska, A. (1994). *EUROTYP Guidelines*. Strasbourg: Fondation Européenne de la Science.
- Barsalou, L. W. (1992). *Cognitive psychology : an overview for cognitive scientists*. Hillsdale, NJ [u.a.]: Erlbaum.
- Basea-Bezantakou, C. (1992). *Σημασιολογική θεώρηση των ρημάτων κινήσεως της νέας ελληνικής γλώσσας*. Athen: Kardamitsa.
- Beavers et al., J. (2010). The typology of motion expressions revisited. *Journal of Linguistics*, 46(02), 331-377.
- Becker, A. (1994). *Lokalisierungsausdrücke im Sprachvergleich : eine lexikalisch-semantische Analyse von Lokalisierungsausdrücken im Deutschen, Englischen, Französischen und Türkischen*. Tübingen: Niemeyer.
- Becker, A., & Carroll, M. (1997). *The acquisition of spatial relations in a second language*. Amsterdam [u.a.]: Benjamins.
- Bierwisch. (1988). On the grammar of local prepositions. *Syntax, Semantik und Lexikon*, 29, 1-65.
- Bierwisch, M. (1967). Some semantic universals of German adjectivals. *Foundations of language*, 1-36.
- Bierwisch, M., & Lang, E. (Eds.). (1987). *Grammatische und konzeptuelle Aspekte von Dimensionsadjektiven*. Berlin: Akad.-Verl.
- Bohnemeyer, J., & Brown, P. (2007). Standing divided: Dispositional verbs and locative predications in two Mayan languages. *Linguistics*, 45(5), 1105 - 1151.

- Bollnow, O. F. (2000). *Mensch und Raum* (9. Aufl. ed.). Stuttgart [u.a.]: Kohlhammer.
- Bometo, C. S. (1996). Liegen and stehen in German: A study in horizontality and verticality. *Cognitive linguistics in the redwoods: The expansion of a new paradigm in linguistics*, 6, 459-506.
- Bortone, P. (2010). *Greek prepositions: from antiquity to the present* (1. publ. ed.). Oxford: Oxford Univ. Press.
- Bortz, J., & Schuster, C. (2010). *Statistik für Human- und Sozialwissenschaftler* (7., vollst. überarb. und erw. Aufl. ed.). Berlin ; Heidelberg [u.a.]: Springer.
- Bowerman, M. (1996a). Learning how to structure space for language: A crosslinguistic perspective. In P. Bloom (Ed.), *Language and space* (pp. 385-436). Cambridge: MIT press.
- Bowerman, M. (1996b). The origins of children's spatial semantic categories: Cognitive vs. linguistic determinants. In J. J. G. S. C. Levinson (Ed.), *Rethinking linguistic relativity* (pp. 145-176). Cambridge: Cambridge University Press.
- Bowerman, M., & Choi, S. (2001). Shaping meanings for language: Universal and language-specific in the acquisition of semantic categories. In M. Bowerman & S. C. Levinson (Eds.), *Language acquisition and conceptual development* (pp. 475 - 511). Cambridge: Cambridge University Press.
- Bowerman, M., & Choi, S. (2003). Space under construction: Language-specific spatial categorization in first language acquisition. In D. Gentner & S. Goldin-Meadow (Eds.), *Language in mind: Advances in the study of language and thought* (pp. 387 - 427). Cambridge: MIT Press.
- Bowerman, M., & Pederson, E. (1992). Topological relations picture series. In S. C. Levinson (Ed.), *Space stimuli kit 1.2* (pp. 51). Nijmegen: Max Planck Institute for Psycholinguistics.
- Brown, P. (1994). The INs and ONs of Tzeltal locative expressions: the semantics of static descriptions of location. *Linguistics*, 32(4), 743-790.
- Brown, P. (2006). A sketch of the grammar of space in Tzeltal. In S. C. Levinson & D. P. Wilkins (Eds.), *Grammars of space: Explorations in cognitive diversity* (pp. 230 - 272). Cambridge: Cambridge University Press.
- Brown, P., & Levinson, S. C. (1992). 'Left' and 'right' in Tenejapa: Investigating a linguistic and conceptual gap. *Zeitschrift für Phonetik, Sprachwissenschaft und Kommunikationsforschung*, 45(6), 590 - 611.
- Brown, P., & Levinson, S. C. (1993). *Linguistic and nonlinguistic coding of spatial arrays: Explorations in Mayan cognition. Working Paper 24*. Nijmegen, Netherlands: Cognitive Anthropology Research Group, Max Planck Institute for Psycholinguistics.
- Bühler, K. (1982). *Sprachtheorie : die Darstellungsfunktion der Sprache*. Stuttgart [u.a.]: G. Fischer.
- Bybee, J. (2003). Cognitive processes in grammaticalization. In M. T. (ed.) (Ed.), *The new psychology of language* (Vol. 2, pp. 145-167). New Jersey: Lawrence Erlbaum.
- Bylund, E., Athanasopoulos, P., & Oostendorp, M. (2013). Motion event cognition and grammatical aspect: Evidence from Afrikaans *Linguistics* (Vol. 51, pp. 929).



- Carroll et al., M. (2012). Tracing Trajectories: Motion Event Construal by Advanced L2 French-English and L2 French-German Speakers. *LIA: Language, Interaction and Acquisition/Langage, Interaction et Acquisition*, 3(2), 202-230.
- Carroll, M. (1993). Deictic and Intrinsic Orientation in Spatial Descriptions: A Comparison Between English and German. In A. Jeanette (Ed.), *Advances in Psychology* (Vol. Volume 103, pp. 23-44): North-Holland.
- Carroll, M. (1997). Conceptualization of spatial relations. In J. P. Nuyts, Eric (Ed.), *Language and Conceptualization* (pp. 137-161). Cambridge:Cambridge University Press.
- Carroll, M. (2000). Representing path in language production in English and German: Alternative perspectives on figure and ground. In H. C. v. Stutterheim (Ed.), *Räumliche Konzepte und sprachliche Strukturen* (pp. 97-118). Tübingen: Niemeyer.
- Carroll, M., & von Stutterheim, C. (1993). The representation of spatial configurations in English and German and the grammatical structure of locative and anaphoric expressions *Linguistics* (Vol. 31, pp. 1011-1042).
- Chafe, W. L. (1970). *Meaning and the structure of language*. Chicago [u.a.]: Univ. of Chicago Press.
- Clark, H. H. (1973). SPACE, TIME, SEMANTICS, AND THE CHILD1. In T. E. Moore (Ed.), *Cognitive Development and Acquisition of Language* (pp. 27-63). San Diego: Academic Press.
- Croft et al., W. (2010). Revising Talmy's Typological Classification of Complex Event Constructions. In H. C. Boas (Ed.), *Contrastive Studies in Construction Grammar* (pp. 201-235). Amsterdam, Netherlands: Benjamins.
- Cuyckens, H. (1993). The Dutch spatial preposition "in": a cognitive semantic analysis. In C. E. Zelinsky-Wibbelt (Ed.), *The semantics of prepositions: from mental processing to natural language processing* (Vol. 3, pp. 27-71): Walter de Gruyter.
- De León, L. (1992). Body parts and location in Tzotzil: Ongoing grammaticalization. In L. De León, & Levinson, S. C. (Ed.), *Space in Mesoamerican languages [Special Issue]. Zeitschrift für Phonetik, Sprachwissenschaft und Kommunikationsforschung* (Vol. 45(6), pp. 570-589). Berlin.
- Di Meola, C. (2000). *Die Grammatikalisierung deutscher Präpositionen*. Tübingen: Stauffenburg-Verl.
- Dowty, D. R. (1979). *Word meaning and Montague grammar : the semantics of verbs and times in generative semantics and in Montague's PTQ*. Dordrecht [u.a.]: Reidel.
- Ehrich, V. (1985). Zur Linguistik und Psycholinguistik der sekundären Raumdeixis. *Sprache und Raum*, 130-161.
- Eisenberg, P. (2006). *Der Satz*. Stuttgart ; Weimar: Metzler.
- Eisenberg, P., & Kunkel-Razum, K. (Eds.). (2006). *Duden - Die Grammatik* (7. Aufl. ed.). Mannheim: Dudenverlag.
- Fillmore, C. J. (1971). *Santa Cruz lectures on deixis*. Bloomington, Ind.: Indiana University Linguistics Club.

- Flecken, M., Von Stutterheim, C., & Carroll, M. (2014). Grammatical aspect influences motion event perception: findings from a cross-linguistic non-verbal recognition task. *Language and Cognition*, 6(1), 45-78. doi: 10.1017/langcog.2013.2
- Fodor, J. A. (1983). *The modularity of mind : an essay on faculty psychology*. Cambridge, Mass. [u.a.]: MIT Pr.
- Fries, N. (1988). *Präpositionen und Präpositionalphrasen im Deutschen und im Neugriechischen : Aspekte einer kontrastiven Analyse Deutsch - Neugriechisch*. Tübingen: Niemeyer.
- Funke, J. (Ed.). (2006). *Handbuch der Allgemeinen Psychologie - Kognition*. Göttingen ; Bern ; Wien [u.a.]: Hogrefe.
- Goldstein, E. B. (1984). *Sensation and perception*. Belmont, Calif.: Wadsworth.
- Goldstein, E. B. (2002). *Wahrnehmungspsychologie* (2. dt. Aufl. / hrsg. von Manfred Ritter ed.). Heidelberg ; Berlin: Spektrum, Akad. Verl.
- Gosztonyi, A. (1976). *Der Raum/2*. Freiburg: Alber.
- Grabowski, J., & Weiss, P. (1996). The prepositional inventory of languages: A factor that affects comprehension of spatial prepositions. *Language Sciences*, 18(1-2), 19-35.
- Grinevald, C. (2006). The expression of static location in a typological perspective. *TYPOLOGICAL STUDIES IN LANGUAGE*, 66, 29.
- Gruber, J. S. (1965). *Studies in lexical relations*. Massachusetts Institute of Technology.
- Habel, C., & Stutterheim, C. v. H. (2000). *Räumliche Konzepte und sprachliche Strukturen* (Vol. 417). Tübingen: : Niemeyer.
- Harr, A.-K. (2012a). *Language-specific factors in first language acquisition : the expression of motion events in French and German*. Berlin [u.a.]: De Gruyter Mouton.
- Harr, A.-K. (2012b). *Static and dynamic location in French and German child language*. Paper presented at the EURAC, Bozen.
- Helbig, G., & Buscha, J. (1989). *Deutsche Grammatik: ein Handbuch für den Ausländerunterricht* (12., unveränd. Aufl. ed.). Leipzig: Verl. Enzyklopädie.
- Herrmann, T. (1990). Vor, hinter, rechts und links: das 6H-Modell. Psychologische Studien zum sprachlichen Lokalisieren. *Zeitschrift für Literaturwissenschaft und Linguistik*, 20(78), 117-140.
- Herskovits, A. (1982). *Space and the Prepositions in English: Regularities and Irregularities in a Complex Domain (PhD Diss)*. Stanford University.
- Herskovits, A. (1985). Semantics and Pragmatics of Locative Expressions. *Cognitive Science: Incorporating the Journal Cognition and Brain Theory: A Multidisciplinary Journal*, 9(3), 341-378.
- Herskovits, A. (1986). *Language and spatial cognition : an interdisciplinary study of the prepositions in English*. Cambridge [u.a.]: Cambridge Univ. Press.
- Herweg, M. (1988). *Zur Semantik einiger lokaler Präpositionen des Deutschen: Überlegungen zur Theorie der lexikalischen Semantik am Beispiel von " in", " an", " bei" und " auf"*: IBM Deutschland.
- Herweg, M. (1989). Ansätze zu einer semantischen Beschreibung topologischer Präpositionen. In C. Habel, M. Herweg & K. Rehkämper (Eds.), *Raumkonzepte in*

- Verstehensprozessen: Interdisziplinäre Beiträge zu Sprache und Raum* (pp. 99-127). Tübingen: Niemeyer.
- Hewitt, B. G. (1979). *Abkhaz*. Amsterdam: North-Holland Publ. Comp.
- Hickmann, M. (2007). Static and dynamic location in French: Developmental and cross-linguistic perspectives. In M. Aurnague, M. Hickmann & L. Vieu (Eds.), *The categorization of spatial entities in language and cognition* (pp. 205-231). John Benjamins Publishing.
- Hickmann, M., & Hendriks, H. (2006). Static and dynamic location in French and in English. *First Language*, 26(1), 103-135.
- Hill, C. (1982). Up/down, front/back, left/right. A contrastive study of Hausa and English. *Weissenborn and Klein*, 13-42.
- Holton et al., D. (2002). *A Comprehensive Grammar of the Modern Language*. Athen: Patakis.
- Jackendoff, R. (1983). *Semantics and cognition*. Cambridge, Mass. [u.a.]: MIT Pr.
- Jackendoff, R. (1990). *Semantic structures*. Cambridge, Ma. [u.a.]: MIT Pr.
- Jammer, M. (1993). *Concepts of space : the history of theories of space in physics* (3., enl. ed. ed.). New York: Dover Publ.
- Jones, E., Oliphant, T., & Peterson, P. (2001). SciPy: Open source scientific tools for Python. <http://www.scipy.org>
- Klairis, C., & Mpampiniotis, G. (2005). *Grammatiki tis Neas Ellinikis: Domoleiturgiki - epikoinoniaki*. Athen: Ellēnika Grammata.
- Klein, W. (1979). Wegauskünfte. *Zeitschrift für Literaturwissenschaft und Linguistik*, 33, 9 - 57.
- Klein, W. (1990). Überall und nirgendwo: Subjektive und objektive Momente in der Raumreferenz. *Zeitschrift für Literaturwissenschaft und Linguistik*, 78, 9 - 42.
- Klein, W. (1991). Raumausdrücke. *Linguistische Berichte*, 132, 77-114.
- Klein, W. (1994). Keine Känguruhs zur Linken: Über die Variabilität von Raumvorstellungen und ihren Ausdruck in der Sprache. In H. J. Kornadt, J. Grabowski & R. Mangold-Allwinn (Eds.), *Sprache und Kognition* (pp. 163 - 182). Heidelberg, Berlin, Oxford: Spektrum.
- Klein, W. (2001). Deiktische Orientierung. In M. Haspelmath, E. König, W. Oesterreicher & W. Raible (Eds.), *Language Typology and Language Universals/Sprachtypologie und sprachliche Universalien/La Typologie des langues et les universaux linguistiques: An International Handbook/Ein internationales Handbuch/Manuel international*, 1-2 (pp. 575-589). Berlin, Germany: de Gruyter.
- Kopecka, A. (2004). *Etude typologique de l'expression de l'espace: localisation et déplacement en français et en polonais*.
- Kosslyn, S. M. (1994). *Image and brain : the resolution of the imagery debate*. Cambridge, Mass. [u.a.]: MIT Press.
- Lakoff, G. (1987). *Women, fire, and dangerous things : what categories reveal about the mind*. Chicago, Ill. [u.a.]: Univ. of Chicago Pr.

- Landau, B., & Jackendoff, R. (1993). "What" and "where" in spatial language and spatial cognition. *Behavioral and Brain Sciences*, 16(2), 217-238.
- Lang, E. (1987). Semantik der Dimensionsauszeichnung räumlicher Objekte. In M. L. Bierwisch, E. (Ed.), (Vol. 26, pp. 287-458).
- Lang, E. (1989). Primärer Orientierungsraum und inhärentes Proportionsschema: Interagierende Kategorisierungsraster bei der Konzeptualisierung räumlicher Objekte. In C. Habel, M. Herweg & K. Rehkämper (Eds.), *Raumkonzepte in Verstehensprozessen: Interdisziplinäre Beiträge zu Sprache und Raum* (pp. 150-173). Tübingen: Niemeyer.
- Langacker, R. W. (1986). An Introduction to Cognitive Grammar. *Cognitive Science*, 10(1), 1-40.
- Langacker, R. W. (1987). Theoretical prerequisites (pp. X, 516 S.). Stanford, Calif.: Stanford Univ. Pr.
- Langacker, R. W. (2009). *Investigations in cognitive grammar*. Berlin [u.a.]: Mouton de Gruyter.
- Lehmann, C. (1992). Yukatekische lokale Relatoren in typologischer Perspektive. *Zeitschrift für Phonetik, Sprachwissenschaft und Kommunikationsforschung*, 45(6), 626-641.
- Lemmens, M. (2002). The semantic network of Dutch posture verbs. In J. Newman (Ed.), *The Linguistics of Sitting, Standing, and Lying* (pp. pp. 103-139.): Amsterdam & Philadelphia : John Benjamins.
- Lemmens, M. (2005). Motion and location: toward a cognitive typology. *CIEREC Travaux*, 122("Parcours linguistiques. Domaine anglais"), pp. 223-244.
- Lemmens, M., & Perrez, J. (2010). On the use of posture verbs by French-speaking learners of Dutch: a corpus-based study. *Cognitive Linguistics*, 21(2), 315-347.
- Levelt, W. J. (1986). Zur sprachlichen Abbildung des Raumes: Deiktische und intrinsische Perspektive *Perspektiven auf Sprache. Interdisziplinäre Beiträge zum Gedenken an Hans Hörmann* (pp. 187-211): De Gruyter.
- Levinson, S. C. (1994). Vision, shape and linguistic description: Tzeltal body-part terminology and object description. [Review method: peer-reviewed]. *Linguistics*, 32(4/5), 791 - 856.
- Levinson, S. C. (1996). Relativity in spatial conception and description. In J. J. Gumperz & S. C. Levinson (Eds.), *Rethinking linguistic relativity* (pp. 177 - 202): Cambridge University Press.
- Levinson, S. C. (Ed.). (2006). *Grammars of space : explorations in cognitive diversity* (1. publ. ed.). Cambridge [u.a.]: Cambridge Univ. Press.
- Levinson, S. C., & Brown, P. (1994). Immanuel Kant among the Tenejapans: Anthropology as empirical philosophy. [Review method: peer-reviewed]. *Ethos*, 22(1), 3 - 41.
- Levinson, S. C., & Meira, S. (2003). 'Natural concepts' in the spatial topological domain - adpositional meanings in crosslinguistic perspective: An exercise in semantic typology. [Review method: peer-reviewed]. *Language*, 79(3), 485 - 516.
- Lindqvist, C. (1994). *Zur Entstehung von Präpositionen im Deutschen und Schwedischen*. Tübingen: Niemeyer.

- Luraghi, S. (2003). *On the meaning of prepositions and cases. The expression of semantic roles in Ancient Greek*. Amsterdam: John Benjamins B.V.
- Mackridge, P. (1985). *The modern Greek language : a descriptive analysis of standard modern Greek*. Oxford [u.a.]: Oxford Univ. Pr.
- Majid et al., A. (2004). Can language restructure cognition? The case for space. [Review method: peer-reviewed]. *Trends in Cognitive Sciences*, 8(3), 108 - 114.
- Majid et al., A. (2007). How similar are semantic categories in closely related languages? A comparison of cutting and breaking in four Germanic languages. [Review method: peer-reviewed]. *Cognitive Linguistics*, 18(2), 179 - 194.
- Majid et al., A. (2014). Semantic systems in closely related languages. *Language Sciences*(0).
- Martin, L. E. (1977). *Positional Roots in Kanjobal, Mayan*. PhD Diss., University of Florida.
- Max-Planck-Institut. (1999). Annual Report: Max Planck Society.
- Max-Planck-Institut. (2001). Annual Report: Max Planck Society.
- McKeon, R. (1941). *The Basic Works of Aristotle*. New York: Random House.
- Miller, G. A., & Johnson-Laird, P. N. (1976). *Language and perception*. Cambridge: Univ. Pr.
- Moilanen, M. (1979). *Statische lokative Praepositionen im heutigen Deutsch : Wahrheits- und Gebrauchsbedingungen*. Tübingen: Niemeyer.
- Newman, J. (2002). *The linguistics of sitting, standing and lying* (Vol. 51). Amsterdam/Philadelphia: John Benjamins.
- Nüse, R. (2007). Der Gebrauch und die Bedeutungen von auf, an und unter *Zeitschrift für Germanistische Linguistik* (Vol. 35, pp. 27).
- Papafragou, A., & Selimis, S. (2010). Lexical and structural biases in the acquisition of motion verbs. *Language Learning and Development*, 6(2), 87-115.
- Papafragou et al., A. (2004). When English proposes what Greek presupposes: The cross-linguistic encoding of motion. *Cognition*, 98, B75 - B87.
- Physik, A. (1987). *Bücher I ([alpha]) - IV ([delta])*. Hamburg: Felix Meiner Verlag.
- Piaget, J., & Inhelder, B. (1975). *Die Entwicklung des räumlichen Denkens beim Kinde* (Studienausg., 1. Aufl. ed.). Stuttgart: Klett.
- Pilgrim, M. (2009). *Dive Into Python 3*: Apress.
- Rice, S. (2002). Posture and existence predicates in Dene Su 'iné (Chipewyan). In J. Newman (Ed.), *The Linguistics of sitting, standing and lying* (pp. 62-78). Amsterdam/Philadelphia: John Benjamins.
- Saile, G. (1984). *Sprache und Handlung : eine sprachwissenschaftliche Untersuchung von Handhabe-Verben, Orts- und Richtungsadverbialen am Beispiel von Gebrauchsanweisungen*. Braunschweig [u.a.]: Vieweg.
- Schweizer, H. (Ed.). (1985). *Sprache und Raum : psychologische und linguistische Aspekte der Aneignung und Verarbeitung von Räumlichkeit ; ein Arbeitsbuch für das Lehren von Forschung*. Stuttgart: Metzler.

- Selimis, S., & Katis, D. (2003). *Reference to physical and abstract motion in child language: A cross-linguistic comparison between English and Greek*. Paper presented at the Proceedings of the 6th International Conference of Greek Linguistics. Rethymno: Linguistics Lab.
- Sinha, C., & Kuteva, T. (1995). Distributed spatial semantics. *Nordic journal of linguistics*, 18(02), 167-199.
- Sinha, C., & Thorseng, L. A. (1995). A coding system for spatial relational reference. *Cognitive Linguistics (includes Cognitive Linguistic Bibliography)*, 6(2-3), 261-309.
- Skopeteas, S. (1999). *MG Spatial Relators with the proper prepositions /σε/ and /από/. ΝΕ συσχετιστές του τόπου με τις κύριες προθέσεις σε και από*. Paper presented at the Ελληνική Γλωσσολογία: Πρακτικά του Διεθνούς Συνεδρίου για την Ελληνική Γλώσσα. , Athen.
- Skopeteas, S. (2003). *Lokale Konstruktionen im Griechischen. Sprachwandel in funktionaler Perspektive*. unpublished.
- Slobin, D. I. (2004). The many ways to search for a frog. In S. S. L. Verhoeven (Ed.), *Relating Events in Narrative: Typological and contextual perspectives*. (pp. 219-257). Mahwah, NJ:: LEA Publishers.
- Slobin, D. I. (2006). What makes manner of motion salient?: Explorations in linguistic typology, discourse, and cognition. In M. H. S. Robert (Ed.), *Space across languages: Linguistic systems and cognitive categories* (pp. 59-81). Amsterdam:: John Benjamins.
- Soroli, E. (2012). Variation in spatial language and cognition: exploring visuo-spatial thinking and speaking cross-linguistically. *Cognitive Processing*, 13(1), 333-337. doi: 10.1007/s10339-012-0494-4
- Stutterheim, C. v. (1990). Einige Probleme bei der Beschreibung von Lokalisationen. *Zeitschrift für Literaturwissenschaft und Linguistik*, 20(78), 98-116.
- Stutterheim, C. v., Andermann, M., Carroll, M., Flecken, M., & Schmiedtová, B. (2012). How grammaticized concepts shape event conceptualization in language production: Insights from linguistic analysis, eye tracking data, and memory performance (Vol. 50, pp. 833).
- Svorou, S. (1994). *The grammar of space*. Amsterdam/Philadelphia: Benjamins.
- Talmy, L. (1972). *Semantic structures in English and Atsugewi*. Dissertation, University of California, Berkeley
- Talmy, L. (1978). *The relation of grammar to cognition - A synopsis*. Paper presented at the Proceedings of the 1978 workshop on Theoretical issues in natural language processing.
- Talmy, L. (1983). How language structures space. In H. L. Pick & L. P. Acredolo (Eds.), *Spatial orientation : Theory, research, and application* (pp. 225-282). New York: Plenum Press.
- Talmy, L. (1985). Lexicalization patterns: Semantic structure in lexical forms. In T. Shopen (Ed.), *Language Typology and Syntactic Description, Volume 3*: Cambridge University Press.
- Talmy, L. (2000a). *Toward a cognitive semantics. Vol.I: Concept structuring systems*. Cambridge, Mass.: MIT Press.

- Talmy, L. (2000b). *Toward a cognitive semantics. Vol.II: Typology and process in concept structuring*. Cambridge, MA: MIT Press.
- Talmy, L. (2005). The fundamental system of spatial schemas in language. *From Perception to Meaning: Image Schemas in Cognitive Linguistics*, B. Hamp, Ed. Mouton de Gruyter.
- Theophanopoulou-Kontou, D. (1992). Οι σύνθετες προθετικές φράσεις της Νέας Ελληνικής και η δομή τους. *Studies in Greek linguistics*, 13, 311-331.
- Theophanopoulou-Kontou, D. (1997). Locative prepositions and case in modern Greek. *Syntax, dialects, historical, & Greek and other languages*, 95, 619-629.
- Theophanopoulou-Kontou, D. (2000). Τοπικά επιρρήματα και πτώση στην Ελληνική: Διαχρονική προσέγγιση. *Glossologia*, 11-12, 1-40.
- Thiering, M. (2011). Figure-ground reversals in language. *Gestalt theory*, 33(3/4), 245-276.
- Triantaphyllidis, M. A. (2002). *Kleine neugriechische Grammatik* (2. ekd. ed.). Thessaloniki: Aristelion Panepistimion Thessalonikis.
- Trueswell, J. C., & Papafragou, A. (2010). Perceiving and remembering events cross-linguistically: Evidence from dual-task paradigms. *Journal of Memory and Language*, 63(1), 64-82.
- Tyler, A., & Evans, V. (2003). *The semantics of English prepositions : spatial scenes, embodied meaning, and cognition* (1. publ. ed.). Cambridge [u.a.]: Cambridge Univ. Press.
- Vandeloise, C. (1986). *L' espace en français : sémantique des prépositions spatiales*. Paris: Seuil.
- Vandeloise, C. (1991). *Spatial prepositions: A case study from French*: University of Chicago Press.
- Vater, H. (1996). *Einführung in die Raum-Linguistik* (3., rev. ed. ed.). Hürth: Gabel.
- Vorweg, C., & Rickheit, G. (1999). Kognitive Bezugspunkte bei der Kategorisierung von Richtungsrelationen. In G. Rickheit (Ed.), *Richtungen im Raum* (pp. 129-165): Deutscher Universitätsverlag.
- Wunderlich, D. (1982). Sprache und Raum I/II. *Studium Linguistik*, 12(13), 1-19, 37-59.
- Wunderlich, D. (1984). Zur Syntax der Präpositionalphrasen im Deutschen. *Zeitschrift für Sprachwissenschaft*, 3(1).
- Wunderlich, D. (1986). Raum und die Struktur des Lexikons *Perspektiven auf Sprache. Interdisziplinäre Beiträge zum Gedenken an Hans Hörmann*. (pp. 212-231.). Berlin: de Gruyter 1986: Hans Georg Bosshardt.
- Wunderlich, D. (1990). Ort und Ortswechsel/Place and change of place. *Zeitschrift für Literaturwissenschaft und Linguistik*, 20(78), 43.
- Wunderlich, D., & Herweg, M. (1991). Lokale und direktionale. In A. v. S. a. D. Wunderlich (Ed.), *Semantik. Ein internationales Handbuch der zeitgenössischen Forschung* (pp. 758-785). Berlin: de Gruyter.
- Wunderlich, D., & Kaufmann, I. (1990). Lokale Verben und Präpositionen — semantische und konzeptuelle Aspekte. In S. Felix, S. Kanngießer & G. Rickheit (Eds.), *Sprache und Wissen* (pp. 223-252): VS Verlag für Sozialwissenschaften.

- Zlatev, J. (2003). Holistic Spatial Semantics of Thai. In E. H. Casad & G. B. Palmer (Eds.), *Cognitive Linguistics and Non-Indo-European Languages* (pp. 305-336). Berlin, Germany: Mouton de Gruyter.
- Zlatev, J. (2007). Spatial semantics. *The Oxford handbook of cognitive linguistics*, 318-350.
- Zlatev, J., & Yangklang, P. (2004). A Third Way to Travel: The Place of Thai in Motion-Event Typology. In S. Strömquist, L. Verhoven, R. Berman & D. Slobin (Eds.), *Relating Events in Narrative, Volume 2: Typological and Contextual Perspectives* (pp. 159-190). Mahwah, NJ: Erlbaum.



## **Anhang: Topological Relations Picture Series**



