

„Wo/wohin hat er sie geküsst?“ Physische Kontaktverben aus kontrastiver Sicht Deutsch-Schwedisch

Mikael Nystrand

1. Einleitung

Verben, die verschiedene Formen des physischen Kontakts ausdrücken, stellen nicht nur im Deutschen, sondern auch im Schwedischen eine ziemlich diffuse Gruppe dar. Man vergleiche die folgenden Sätze:

- (1a) Er küsste sie auf die Hand. – Han kysste henne på handen.
- (1b) Er küsste ihre Hand. – Han kysste hennes hand.
- (2a) Er schlug ihn ins Gesicht. – Han slog honom i ansiktet.
- (2b) *Er schlug sein Gesicht. – *Han slog hans ansikte.

Wie aus diesen Daten ersichtlich, lassen sich sowohl im Deutschen als auch im Schwedischen unterschiedliche Typen physischer Kontaktverben unterscheiden. In (1b) kann ein Akkusativobjekt ohne eine adverbelle Präpositionalphrase auftreten, während dies in (2b) nicht möglich ist.¹ Das Deutsche und das Schwedische verhalten sich hier ähnlich. Ein Vergleich mit dem Englischen zeigt, dass sich in den entsprechenden englischen Sätzen zu (1) und (2) das Englische vom Deut-

¹ Bei physischen Kontaktverben kann auch der sog. freie Dativ auftreten. Andersson et al. (1990:281) stellen diesbezüglich fest, dass bei Verben, die nicht mit nur einer Präpositionalphrase und ohne Objekt konstruiert werden können wie z.B. *küssen*, die Akkusativkonstruktion die einzige Alternative ist: Er trat *sie/ibr* auf den Fuß – Er küsste *sie* auf den Mund – Er trat auf den Fuß – *Er küsste auf den Mund (s. weiter Abschnitt 3). Der freie Dativ wird hier nicht weiter diskutiert werden.

schen und Schwedischen abweicht. Im Englischen kann sowohl *kiss* als auch *hit* in beiden Konstruktionen vorkommen:

- (3a) He kissed her on the hand. – He kissed her hand.
 (3b) He hit him in the face. – He hit his face.

Unterschiede zwischen dem Deutschen und dem Schwedischen bestehen jedoch bei diesen Verben hinsichtlich der räumlichen Perspektive. Im Deutschen liegt in (1) und (2) eine eindeutige Perspektive der Ortsveränderung vor, die an der Akkusativform nach den sog. Wechselpräpositionen *auf* und *in* deutlich wird, eine Gruppe von Präpositionen, bei denen der Akkusativ mit einer Ortsveränderung und der Dativ mit einer Ruhelage verbunden wird:²

- (4) *in das Gesicht* schlagen
 (5) *auf die Hand* küssen

Im Schwedischen können zwar die Präpositionen *i* und *på* unter bestimmten Umständen mit einer Ortsveränderung verbunden werden (vgl. Nystrand 1998 und Nystrand 2020). Dass aber bei einem physischen Kontaktverb wie *kysa* ‚küssen‘ im Schwedischen eine Perspektive der Ruhelage vorliegt, zeigt das Beispiel (6), wo ein direktionales Adverb nicht möglich ist (s. weiter Abschnitt 3):

- (6) Han kysste henne *på munnen* (= *här*/**hit*).

Bei bestimmten Verben, die mit physischem Kontakt verbunden sind, hat auch das Deutsche eine eindeutige Perspektive der Ruhelage:

- (7) Der Täter fasste ihn *am Krugen*.
 (8) Er packte sie *am Arm*.

Die oben angeführten Beispiele zeigen, dass es sich bei Verben, die eine Bedeutung des physischen Kontakts besitzen, um eine schwer erfassbare Gruppe handelt. Wenn eine kontrastive Perspektive angelegt wird, findet sich hier ein interessantes Untersuchungsobjekt. Ziel der vorliegenden Arbeit ist es, ein paar ausgewählte physische Kontaktverben im Deutschen und Schwedischen näher zu untersuchen und miteinander zu vergleichen. Es geht vor allem um die Verben *schlagen*, *beißen*, *treten* und *küssen*. Physische Kontaktverben wurden schon in Nystrand

² Es handelt sich um die folgenden Präpositionen des Deutschen: *an*, *auf*, *hinter*, *in*, *neben*, *über*, *unter*, *vor*, *zwischen*.

(1998) behandelt und dabei als eine der Verbgruppen, die in Bezug auf Ortsveränderung und Ruhelage zwischen Deutsch und Schwedisch abweichen. In der vorliegenden Arbeit wird versucht, diese spezielle Verbgruppe näher zu explizieren und die folgenden Fragen zu beantworten:

- Welche Untergruppen von Verben mit welchen syntaktischen und semantischen Eigenschaften lassen sich in diesem Bereich unterscheiden und wie verhalten sich diese zu der konzeptuellen Struktur?
- Wie können die räumlichen Perspektivenunterschiede zwischen dem Deutschen und Schwedischen bei diesen Verben erklärt werden?

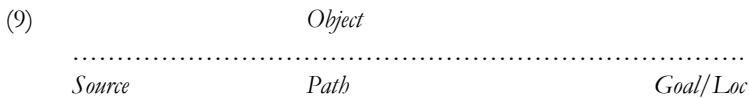
Die Arbeit gliedert sich wie folgt: Im Abschnitt 2 wird der theoretische Rahmen der Arbeit vorgestellt, bevor im Abschnitt 3 physische Kontaktverben näher diskutiert werden und die deutschen und schwedischen Daten analysiert werden. Abschnitt 4 fasst die Arbeit zusammen.

2. Konzeptuelle Struktur von Bewegung – Ortsveränderung und Ruhelage als Perspektivenunterschiede

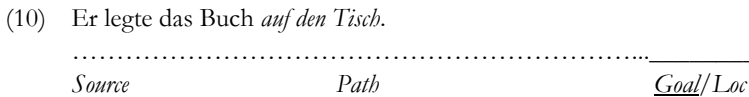
Der Ausgangspunkt der vorliegenden Arbeit ist, dass gerade die spezifische Bedeutung der physischen Kontaktverben eine bestimmte sprachliche Variation in Bezug auf die mit diesen Verben verbundene räumliche Perspektive ermöglicht. Dies kann unter Berücksichtigung der diesen Verben zugrundeliegenden konzeptuellen Struktur erklärt werden, die Sprechern verschiedener Sprachen gemeinsam ist, sich jedoch sprachlich unterschiedlich manifestieren kann (vgl. Nystrand 1998). Die folgende Darstellung dieses theoretischen Hintergrunds folgt grundsätzlich der Darstellung in Nystrand (2019a).

Nystrand (1998) untersucht Raumausdrücke im Deutschen und Schwedischen aus kontrastiver Sicht und dabei vor allem solche Fälle, bei denen sich die beiden Sprachen in Bezug auf Ortsveränderung und Ruhelage unterscheiden. Es handelt sich um bestimmte Verben, die in der einen Sprache mit Ortsveränderung und in der anderen Sprache mit Ruhelage verbunden werden und die aus der kontrastiven Grammatik als Probleme für schwedische Lerner des Deutschen bekannt sind. Beispiele für solche Verbgruppen sind die sog. kausativen Positionsverben *stellen*, *legen*, *setzen*, und endpunktorientierte Verben wie *ankommen* und *anlangen*.

Anhand der Wahl von Präpositionen und Adverbien, sowie der Kasusform bei den Wechselpräpositionen im Deutschen, wird also sprachlich ausgedrückt, ob Ortsveränderung oder Ruhelage vorliegt. Diese Begriffe sind jedoch nicht nur mit sprachlichen Ausdrücken wie Präpositionen oder Adverbien, sondern auch mit unserer Raumvorstellung verbunden. In Nystrand (1998) wird zwischen der konzeptuellen Ebene und der sprachlichen Ebene unterschieden und es wird davon ausgegangen, dass die Raumvorstellung bei Sprechern des Deutschen und des Schwedischen in Fällen wie (1) und (2) oben dieselbe ist. Die Sprecher beider Sprachen haben die Vorstellung, dass sich hier ein Objekt zu einem bestimmten Ziel bewegt und sich nach der Vollendung dieser Bewegung an diesem Ziel befindet. Auf der sprachlichen Ebene können aber unterschiedliche Teile dieser konzeptuellen Struktur von Bewegung für die sprachliche Realisierung ausgewählt werden. Es wird davon ausgegangen, dass die konzeptuelle Vorstellung der Bewegung eines Objekts darin besteht, dass sich dieses von einer Ausgangsposition (*Source*), über eine Strecke (*Path*), zu einer Endposition (*Goal/Loc*) bewegt:



Auf der sprachlichen (semantischen) Ebene sind lokale Präpositionen für die verschiedenen Komponenten dieser konzeptuellen Struktur spezifiziert. Die Präpositionen *aus* und *von* beziehen sich auf *Source*, während eine Präposition wie *durch* die mittlere Komponente *Path* sprachlich abbildet. Die Endposition der Bewegung besteht aus den beiden Komponenten *Goal* und *Loc*, die eng miteinander verbunden sind und das Ziel der Bewegung sowie die Positionierung nach dem Ankommen am Ziel repräsentieren. In bestimmten Fällen muss für die sprachliche Realisierung zwischen diesen beiden Komponenten eine Wahl getroffen werden, was anhand eines kausativen Positionsverbs wie *legen* deutlich wird:



Bei einer Wechselpräposition wie *auf* erzwingt das Kasussystem des Deutschen eine Wahl zwischen einem Bezug auf *Goal* oder *Loc*. In diesem Fall wird im Deutschen durch den Akkusativ *Goal* sprachlich realisiert. Im entsprechenden schwedischen Satz (11) liegt kein solcher Zwang vor, da bei der Präposition *på* nicht ent-

schieden werden kann, ob Ortsveränderung oder Ruhelage ausgedrückt wird. Es wird also hier auf den ganzen Punkt *Goal/Loc* Bezug genommen:

- (11) Han lade boken *på bordet*.

Source *Path* *Goal/Loc*

Wenn statt der Präposition ein Adverb auftritt, muss aber auch im Schwedischen eine Wahl getroffen werden. Als Entsprechung zu *hier* hat das Schwedische das Adverb *här* und zu *hierher* das Adverb *hit*. Die Beispiele (12) und (13) zeigen somit, dass im Deutschen und Schwedischen eine unterschiedliche räumliche Perspektive vorliegt:

- (12) Er legte das Buch *hierher/*hier*.

Source *Path* *Goal/Loc*

- (13) Han lade boken *här/*hit*.

Source *Path* *Goal/Loc*

Bei den kausativen Positionsverben haben sich die Sprecher der beiden Sprachen folglich für eine unterschiedliche sprachliche Realisierung derselben konzeptuellen Vorstellung entschieden. Dass die beiden Komponenten nicht weit voneinander entfernt sind, zeigen aber die folgenden Sätze mit den nahverwandten Verben *stellen* und *aufstellen* (vgl. Nystrand 1998:115):

- (14a) Er hat den Tisch *an die Wand* gestellt.
 (14b) Er hat den Tisch *an der Wand* aufgestellt.

In dem obigen Beispiel mit dem kausativen Positionsverb *legen* weist das Deutsche bei den Wechselprepositionen eine Perspektive der Ortsveränderung auf, während im Schwedischen Ruhelage vorliegt. Bei bestimmten endpunktorientierten Verben liegt eine umgekehrte Perspektive zwischen Deutsch und Schwedisch vor. Es handelt sich dabei um Verben, die eine Bedeutung des Ankommens wie *ankommen*, *anlangen*, *eintreffen* haben. Die Abbildung dieser Verben ist folglich:

- (15) Er ist schon *in der Stadt* angekommen.

<i>Source</i>	<i>Path</i>	<i>Goal/Loc</i>

- (16) Han har redan anlant *till staden*.

<i>Source</i>	<i>Path</i>	<u><i>Goal/Loc</i></u>

Wie einleitend gezeigt wurde, weisen also auch die in dieser Arbeit zu behandelnden physischen Kontaktverben *schlagen*, *küssen*, *beißen* und *treten* im Deutschen und Schwedischen eine unterschiedliche räumliche Perspektivierung auf, da im Deutschen eine Perspektive der Ortsveränderung, während im Schwedischen eine Perspektive der Ruhelage vorliegt (vgl. Nystrand 1998:118–122):

- (17) Ich schlug den Dieb *auf den Kopf*.

- (18) Jag slog tjuven *i huvudet*.

Im deutschen Satz (17) signalisiert der Akkusativ nach der Wechselpräposition *auf*, dass Ortsveränderung vorliegt. Im Schwedischen, das sich des Kasuswechsels als Signal für solche räumlichen Unterschiede nicht bedienen kann, geht, wie oben festgestellt wurde, aus der Präposition *i* nicht hervor, ob in einem Satz wie (18) Ortsveränderung oder Ruhelage vorliegt. Dies wird anhand eines entsprechenden Satzes mit einem Adverb deutlich, wo nur Ruhelage möglich ist (19):

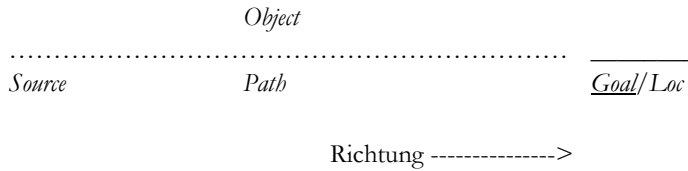
- (19) Jag slog tjuven *där* (=dort)/**dit* (=dorthin).

Die obigen Beispiele zeigen, dass auch nahverwandte Sprachen hinsichtlich der Versprachlichung der konzeptuellen Struktur variieren können und dass dies bei den oben diskutierten physischen Kontaktverben der Fall ist. Es lässt sich vor dem Hintergrund der hier vorgeschlagenen konzeptuellen Struktur von Bewegung, wo das Ziel aus einem Punkt mit zwei möglichen Fokussierungen, *Goal* oder *Loc*, besteht, annehmen, dass dieser Endpunkt besonders empfindlich für sprachliche Variation ist. Entweder kann auf den ganzen Punkt *Goal/Loc* Bezug genommen werden oder es wird nur *Goal* bzw. nur *Loc* sprachlich realisiert.

In Nystrand (1998) wird neben *Source*, *Path* und *Goal/Loc* für das oben beschriebene Bewegungsschema das Konzept *Richtung* eingeführt. Dieses lässt sich

aus *Goal/Loc* ableiten, indem dieser Punkt immer als der Richtpunkt einer Bewegung dient, auch wenn *Goal/Loc* nicht erreicht wird. *Richtung* ist somit ein inhärenter Teil des Bewegungsschemas, das auch in Verbindung mit physischen Kontaktverben auftritt und durch (20) illustriert werden kann:

- (20) Der Mörder griff *nach der Waffe*, wurde aber sofort von der Polizei erschossen.



In (20) findet eine Bewegung des Arms nach *Goal/Loc* statt, wobei aber das Ziel nicht notwendigerweise erreicht wird, bevor die Bewegung abrupt abgebrochen wird.

Mit diesem Modell als Hintergrund wenden wir uns nun den physischen Kontaktverben zu. Im nächsten Abschnitt wird ihrer Bedeutung und den Subtypen dieser Verben nachgegangen.

3. Physische Kontaktverben

Physische Kontaktverben sind Verben, die in ihrer Bedeutung ein Element des physischen Kontakts zwischen einem Körperteil (oder einem mit einem Instrument versehenen Körperteil) und einem anderen Objekt besitzen (vgl. Nystrand 1998:118–122). Gao (2001:196) stellt in Bezug auf solche Verben fest: „In a sentence pattern that describes a motion event initiated by certain physical contact of the agent, the verb expresses not only the fact of motion and its manners or cause but also the type of contact or contact position“. Es handelt sich somit um Verben, in deren Bedeutung es liegt, dass sich etwas, in der Regel ein Körperteil, auf eine bestimmte Weise bewegt und am Ende dieser Bewegung Kontakt mit einem anderen Objekt, oft einem Körperteil einer anderen Person, aufnimmt. Diese Verben sind in mehreren Arbeiten behandelt worden: Snell-Hornby (1983) untersucht Verben verschiedener semantischer Felder und vergleicht dabei das Englische und das Deutsche. Eine Untergruppe in ihrer Untersuchung wird als *Striking and collision* bezeichnet. Sie setzt für das Englische *strike* als zentrales Verb an, wo-

bei das Verb *hit* aus unbekanntem Grund als Mitglied dieser Gruppe nicht erwähnt wird. Im Deutschen seien die zentralen Verben dieser Gruppe *schlagen* und *stoßen*. In Bezug auf dieses semantische Feld beobachtet sie Folgendes: „The English verbs are considerably more numerous than the German ones [...]“ (S. 164). Das Deutsche scheint also eine in diesem Bereich ärmere Sprache zu sein, was aber für die in der vorliegenden Arbeit zur Diskussion stehenden räumlichen Unterschiede zwischen Deutsch und Schwedisch von wenig Relevanz sein dürfte.

Levin (1993) klassifiziert Verbgruppen des Englischen und bezeichnet eine Gruppe als *Verbs of Contact by Impact*. Innerhalb dieser Gruppe unterscheidet sie aufgrund der semantischen und syntaktischen Eigenschaften der Verben mehrere Subgruppen, von denen die *Hit Verbs* und die *Swat Verbs* hier von besonderem Interesse sind. Beiden Gruppen gemeinsam ist, dass in ihrer Semantik die Bewegung eines Objekts mit dem Ziel, einen Kontakt mit einem anderen Objekt herbeizuführen, liegt. Ein grundlegender Unterschied ist, dass die *Hit*-Verben die sog. *with/against*-Alternation erlauben, was bei den *Swat*-Verben nicht möglich ist (S. 149–150):

(21a) Paula hit the fence *with the stick*/the stick *against the fence*.

(21b) Paula swatted the fly *with the dishcloth*/*the dishcloth *against the fly*.

Mitglieder der ersten Gruppen sind neben *hit* u.a. auch die Verben *strike*, *beat* und *kick*. Das Verb *punch*, das ebenfalls dem deutschen Verb *schlagen* entsprechen kann, gehört jedoch wie *bite* zu der zweiten Gruppe. Diese Verteilung der physischen Verben auf unterschiedliche syntaktische Klassen spricht dafür, dass diese Verben auch im Englischen eine diffuse Gruppe ausmachen.

Gao (2001) behandelt physische Kontaktverben im Englischen und Chinesischen, wobei sie *Motion* und *Contact* als zentrale Begriffe betrachtet. Sie stellt fest, dass der Begriff *Motion* als Voraussetzung für physischen Kontakt anzusehen ist, dass aber auch physischer Kontakt die Bewegung des Objekts, das dem Kontakt ausgesetzt wird, bewirken kann. Man vergleiche hier ihr Beispiel (22), wo sich nicht nur die Hand, sondern auch das Buch bewegt (S. 203):³

(22) He slapped *the book* down on the table.

³ Vgl. Viberg (1994), der feststellt, dass physische Kontaktverben mit den Bewegungsverben eng verwandt sind und als Bewegungsverben zu betrachten sind in solchen Sätzen wie: *Er schlug den Ball über das Feld*.

Als Untergruppen unterscheidet sie zwischen Verben, die mit „attached contact“, und Verben, die mit „detached contact“ verbunden sind. In Bezug auf die Verben der ersten Gruppe stellt sie fest, dass „the body part moves together with the contacted object“, während bei Verben der zweiten Gruppe „the contact action between the body part and the object is a prior requisite condition. Once the action is done, the body part is detached from the object by force [...]“ (S. 195). Ein Beispiel für die letztere Gruppe wäre hier das unten näher zu behandelnde Verb *schlagen* sowie die schwedische Entsprechung *slå*.

Auch Gao/Chen (2003) untersuchen physische Kontaktverben des Englischen und vergleichen diese mit dem Chinesischen. Sie betrachten *hit* und *strike* als die grundlegenden physischen Kontaktverben des Englischen. Diesen Verben fehlen spezifischere Bedeutungskomponenten (S. 494). Im Englischen findet sich darüber hinaus eine Menge von Verben, die spezifische Bedeutungskomponenten z.B. für Instrumente oder Laute enthalten wie *knife* oder *thump*. Die Untersuchung von Gao/Chen zeigt, dass im Chinesischen hier eher Zusammensetzungen auftreten als solche selbständigen, reichlich spezifizierten Verben, für die auch Snell-Hornby (1983) und Levin (1993) mehrere Beispiele geben.

Viberg hat mehrere Arbeiten zu physischen Kontaktverben im Schwedischen und auch zu ihrer Beziehung zu den entsprechenden Verben des Englischen veröffentlicht. Viberg (1984) behandelt die physischen Kontaktverben des Schwedischen und setzt für sie ein Kernprädikat, CONTACT (x,y), an. Dieses könne durch den Zusatz von Spezifizierungen ergänzt werden, wie z.B. Körperteil und Form der Bewegung. Die Verben *sparka* ‚treten‘ und *stampa* ‚stampfen‘ enthielten als physische Kontaktverben das Kernprädikat CONTACT (x,y) und sind beide für den Körperteil Fuß spezifiziert. Sie unterschieden sich jedoch dadurch, dass *sparka* die Bedeutung (FORWARD (TRAVEL)) (x) enthalte, *stampa* aber (UP&DOWN (TRAVEL)) (x) (S. 180). Eine weitere mögliche Spezifizierung sei die Stärke des Kontakts, wo z.B. *nudda* ‚berühren‘ von (LIGHT (CONTACT)) (x,y) spezifiziert werde.

Viberg (1992) klassifiziert schwedische Verben nach dem Kriterium, ob Stationierung oder Bewegung vorliegt, wobei Bewegung in stationäre Bewegung wie *skaka* ‚schütteln‘ und Fortbewegung wie *gå* ‚gehen‘ eingeteilt wird. Dabei wird auch unterschieden, ob die Bewegung durch ein Agens bewirkt wird wie *kasta* ‚werfen‘ oder nicht: *falla* ‚fallen‘.

Für die vorliegende Arbeit von besonderem Interesse ist Viberg (2004), der die englischen Verben *strike*, *hit* und *beat* behandelt und diese mit dem schwedischen Verb *slå* ‚schlagen‘ vergleicht, das nach Viberg ihre engste Entsprechung darstellt.

Er stellt dabei fest, dass *slå* das dominante physische Kontaktverb des Schwedischen ausmacht (S. 8):

„In Swedish, there is one nuclear, physical contact verb *slå* which has a much higher frequency than any other verb in the field. [...] In brief, *slå* in its prototypical use as a physical contact verb involves Intentional action, Body movement primarily with the arm and hand which results in Contact between the hand and some (optionally specified) part of the body of some other human being [...].“

Viberg beobachtet, dass dieses schwedische Verb sehr polysem ist und in vielen Bedeutungen auftreten kann, wobei die englischen Verben restringierter sind, auch wenn *hit* und *strike* mehr oder weniger synonym sind. Viberg stellt auch fest, dass *slå* konzeptuell stärker mit Körperbewegung verbunden ist als die englischen Entsprechungen: „Swedish *slå* is grounded more firmly in sensorimotor experience of limb movement than *strike*, *hit* and *beat*“ (S. 19). Dies ist vor dem Hintergrund, dass Schwedisch trotzdem *slå* mit einer Ruhelage verbindet, eine interessante Beobachtung.

Dirven (1994) untersucht physische Kontaktverben im Niederländischen und unterscheidet drei Gruppen, bei denen syntaktische Unterschiede vorliegen. In sämtlichen Gruppen können ein direktes Objekt mit dem Merkmal [+human] und eine Präpositionalphrase, die eine „Aktivitätszone“ angibt, auftreten. Die Gruppen unterscheiden sich jedoch in Bezug auf die mögliche Kombination dieser Satzglieder mit den Verben (vgl. Nystrand 1998:10–12).

Bei sog. *contact verbs* könne die Aktivitätszone nicht ohne direktes Objekt auftreten:

- (23a) Zij raakten zijn hoofd. ‚Sie schlugen seinen Kopf.‘
- (23b) Zij raakten hem op/aan het hoofd. ‚Sie schlugen ihn auf den Kopf.‘
- (23c) *Zij raakten op zijn hoofd. ‚*Sie schlugen auf seinen Kopf.‘

Nach Dirven ist der Kontakt an sich hier ein zentrales Merkmal: „Since the notion of establishing contact is so central with this class of contact verbs a mere prepositional phrase, which focuses on the locality, but not on the contact as such, is ruled out“ (S. 133). Anders verhalten sich *pre-contact verbs*, wo die Aktivitätszone allein, jedoch nicht ein direktes Objekt in der Form eines Körperteils, möglich ist:

- (24a) *Zij sloegen zijn hoofd. ‚Sie schlugen seinen Kopf.‘
- (24b) Zij sloegen op zijn hoofd. ‚Sie schlugen auf seinen Kopf.‘

Dirvens dritte Gruppe besteht aus den *post-contact verbs*. Diese Verben erlauben sowohl ein direktes Objekt als auch die Aktivitätszone allein:

(25a) Zij kietelden zijn rug. ‚Sie kitzelten seinen Rücken.‘

(25b) Zij kietelden op zijn rug. ‚Sie kitzelten auf seinem Rücken.‘

Die oben diskutierten Arbeiten enthalten interessante Beobachtungen zu den physischen Kontaktverben. Dirvens Einteilung dieser Verben in drei Gruppen scheint vor dem Hintergrund der Diskussion der konzeptuellen Struktur von Bewegung in Abschnitt 2 von besonders großer Relevanz zu sein. Die Verbgruppen von Dirven scheinen auf den ersten Blick mehr oder weniger in Beziehung zu dieser konzeptuellen Struktur gesetzt werden zu können. Jedoch erklärt dieser Ansatz nicht die hier zu untersuchenden räumlichen Perspektivenunterschiede zwischen Deutsch und Schwedisch. Dazu muss die diesen Verbgruppen zugrundeliegende konzeptuelle Struktur berücksichtigt werden. Im Folgenden wird nun die räumliche Bedeutung einiger zentraler physischer Kontaktverben im Deutschen und Schwedischen näher analysiert und zu der im Abschnitt 2 vorgeschlagenen konzeptuellen Struktur von Bewegung in Beziehung gesetzt. Dabei wird an bestimmten Stellen auch das Englische als Vergleich dienen.

3.1. Physische Kontaktverben im Deutschen und Schwedischen

Vor dem Hintergrund der obigen Diskussion der früheren Forschung auf diesem Gebiet scheint der Begriff *physisches Kontaktverb* allzu breit zu sein. Die Verben, die dieser Gruppe normalerweise zugerechnet werden, umfassen eigentlich mehrere Untergruppen, die sich sowohl syntaktisch als auch semantisch unterscheiden können, was besonders deutlich aus der Arbeit von Dirven (1994) hervorgeht.

Mit der Arbeit von Dirven als Ausgangspunkt ergibt sich für das Deutsche und das Schwedische eine parallele Einteilung. In beiden Sprachen finden sich Verben in allen drei Gruppen. Verben der ersten Gruppe, Kontaktverben, sind also Verben, die ein direktes Objekt fordern und bei denen nach Dirven der Kontakt an sich so zentral ist, dass aus diesem Grund die Lokalität nicht allein auftreten kann:⁴

⁴ Im Schwedischen gibt es zwar *kyssa på hand* ‚auf die Hand küssen‘. Dies ist jedoch ein fester Ausdruck, wo die Hand nicht durch andere Körperteile ersetzt werden kann.

- (26a) Er küsste sie. – Han kysste henne.
 (26b) Er küsste sie auf die Hand. – Han kysste henne på handen.
 (26c) *Er küsste auf die Hand. – *Han kysste på handen.

In dieser Gruppe finden sich im Deutschen und Schwedischen wenige Verben. Dirven hat für das Niederländische u.a. auch *raaken* und *treffen* als Beispiele mit der englischen Übersetzung *hit* bzw. *hit/strike*. Im Deutschen und Schwedischen finde ich hier keine direkten Entsprechungen mit dieser Bedeutung des Schlagens, die Kontaktverben im Sinne von Dirven ausmachen. Jedoch führt er mehrere Verben des Verletzens im Niederländischen auf, die auch im Deutschen und Schwedischen typische Eigenschaften von Kontaktverben aufweisen: *verwonden* (wound), *pijn doen* (hurt), *kwetsen* (injure), *kneuzen* (bruise). Man vergleiche hier (27):

- (27) Er verletzte ihn im Gesicht. – Han skadade honom i ansiktet.

Bei solchen Verben weist sowohl das Deutsche als auch das Schwedische eine deutliche Perspektive der Ruhelage auf, was sie von *küssen/kysa* unterscheidet, wo ja im Deutschen Ortsveränderung und im Schwedischen Ruhelage vorliegt.

Die deutschen und schwedischen semantischen Entsprechungen (*schlagen* bzw. *slå*) zu den von Dirven aufgelisteten niederländischen Verben wie *raaken* und *treffen* verhalten sich im Deutschen und Schwedischen anders, und zwar als Prä-Kontaktverben. Bei diesen Verben ist der betroffene Körperteil als direktes Objekt nicht erlaubt:

- (28a) Er schlug ihn. – Han slog honom.
 (28b) Er schlug ihn auf den Kopf. – Han slog honom i huvudet.
 (28c) *Er schlug seinen Kopf. – *Han slog hans huvud.

Nach Dirven verlangen also solche Verben nicht, dass physischer Kontakt entsteht, sondern sie beziehen sich stattdessen auf die Aktivität, die zum Kontakt führt. Diese Annahme von Dirven, der ich mich hier anschließe, wird für das Deutsche und das Schwedische dadurch unterstützt, dass Verben wie *schlagen*, *treten* und *beißen* mit den Präpositionen *gegen* bzw. *mot* verträglich sind, die eine Zielrichtung ausdrücken (s. Abschnitt 2):⁵

- (29) Er schlug *gegen* das Kinn. – Han slog *mot* hakan.

⁵ Vgl. Nystrand (2019b).

Dies ist mit einem Verb wie *küssen* nicht möglich:

- (30) *Er küsste *gegen den Mund*. – *Han kysste *mot munnen*.

In Bezug auf *küssen* stellt Dirven tatsächlich fest, dass der Akkusativ nach diesem Verb im Deutschen durch die Bezugnahme auf die Bewegung zu erklären ist: "German only focuses on the aspect of motion" (S. 137). Dass die Komponente der Bewegung im Deutschen hier stark zu sein scheint, kann vor dem Hintergrund der Kasuswahl nicht bestritten werden. Jedoch zeigen die Beispiele (29) und (30), dass sich das Kontaktverb *küssen* syntaktisch anders als das Prä-Kontaktverb *schlagen* verhält, was in Anlehnung an Dirven (1994) auch als semantisch relevant zu betrachten ist.

Die Verben *küssen*, *schlagen* und *treten* werden in der kontrastiven Grammatik oft zusammen behandelt, da sie sich, wie oben festgestellt wurde, in Bezug auf die räumliche Perspektive zwischen dem Deutschen und dem Schwedischen unterscheiden. Die obigen Daten zeigen aber, dass sich diese Verben sowohl syntaktisch als auch semantisch deutlich voneinander unterscheiden. Dies geht auch aus Sätzen wie (31a) und (31b) hervor, wo nur in (31b) das Herbeiführen von Kontakt notwendig ist:

- (31a) Er hat geschlagen aber nicht getroffen. – Han slog men missade.
 (31b) ?Er hat geküsst aber nicht getroffen. – ?Han kysste men missade.

Wie aus den von Dirven (1994) angeführten Beispielen von Prä-Kontaktverben und Kontaktverben hervorgeht, unterscheiden sich das Deutsche und das Schwedische von einer verwandten Sprache wie Niederländisch aber interessanterweise auch vom Englischen. Die dem deutschen Verb *schlagen* und dem schwedischen Verb *slå* in der Bedeutung entsprechenden englischen Verben *hit* und *strike* verhalten sich nach den Kriterien für Kontaktverben:⁶

- (32a) He hit/struck his head.
 (32b) He hit/struck him in the head.

Wie oben festgestellt wurde, nimmt Viberg (2004:19) an, dass das schwedische Verb *slå* im Verhältnis zu *strike*, *hit* und *beat* eine teilweise andere Bedeutung be-

⁶ Man vergleiche hier die oben erwähnte Feststellung von Snell-Hornby (1983:164), dass im Englischen auf diesem semantischen Feld mehr Verben als im Deutschen vorhanden sind.

sitzt, die stärker mit „sensorimotor experience“ verbunden ist. Dies scheint mit Dirvens Analyse, dass die Bedeutung der Prä-Kontaktverben eine Fokussierung auf Aktivität beinhaltet, direkt übereinzustimmen.⁷

Bei den Kontaktverben bzw. den Prä-Kontaktverben ist also zentral, ob auf den Kontakt oder auf die zum Kontakt führende Aktivität fokussiert wird. Die dritte Gruppe bei Dirven stellen die Post-Kontaktverben dar, die mit der Aktivität in der Aktivitätszone verbunden sind. Im Schwedischen sind hier sowohl direkte Objekte als auch adverbielle Präpositionalphrasen allein möglich:⁸

(33a) Hon masserade honom. ‚Sie massierte ihn.‘

(33b) Hon masserade honom på ryggen. ‚Sie massierte ihn auf dem Rücken.‘

(33c) Hon masserade på ryggen. ‚Sie massierte auf dem Rücken.‘

Nach Dirven drücken diese Verben keine Bewegung und keinen Kontaktaugenblick aus, sondern sie implizieren nur diese. Diese Bewegung haben sie als gemeinsamen Nenner mit den Prä-Kontaktverben und den Kontaktverben, wo aber Bewegung offensichtlich viel zentraler ist; bei den Post-Kontaktverben weist sowohl das Deutsche als auch das Schwedische eine Perspektive der Ruhelage auf. Im nächsten Abschnitt wird nun der Frage nachgegangen, wie sich diese Verbgruppen zu dem im Abschnitt 2 behandelten Bewegungsschema verhalten.

3.2. Physische Kontaktverben und die konzeptuelle Struktur

Wie aus der obigen Diskussion ersichtlich, enthalten oder implizieren alle oben diskutierten Gruppen der physischen Kontaktverben ein Element der Bewegung und sind somit mit den Bewegungsverben verwandt, was sie mit dem im Abschnitt 2 behandelten Bewegungsschema eng verbindet (vgl. Dirven 1994, Gao 2001, 2003, Levin 1993, Viberg 1984, 1994). Die Frage stellt sich nun, wie sie die Punkte *Source*, *Path* und *Goal/Loc* des Bewegungsschemas sprachlich abbilden und

⁷ Viberg beobachtet übrigens, dass von einem etymologischen Gesichtspunkt bestimmte schwedische und englische Verben hier verwandt sind, heute aber unterschiedliche Bedeutungen haben wie *slay* – *slå* ‚schlagen‘, *strike* – *stryka* ‚streichen‘ und *hit* – *hitta* ‚finden‘ (S. 20).

⁸ Die Akzeptabilität für die entsprechenden deutschen Sätze scheint mir unklar. Eine umfassende Informantenbefragung würde den Rahmen dieser Arbeit sprengen und deshalb werden hier nur schwedische Beispiele angeführt.

wie die einleitend erwähnten Unterschiede zwischen dem Deutschen und dem Schwedischen in Bezug auf die räumliche Perspektive mithilfe des Bewegungsschemas näher expliziert werden können.

3.2.1. Prä-Kontaktverben

Prä-Kontaktverben wie *schlagen*, *treten* und *beißen* und ihre schwedischen Entsprechungen *slå*, *sparka* och *bita* beziehen sich, wie oben festgestellt wurde, auf die Aktivität, die zum physischen Kontakt führt. Bei diesen drei Verben handelt es sich oft um eine aggressive und potentiell gefährliche Handlung, die einen umfassenden physischen Kontakt bewirkt. Die Verben sind mit den Richtungspräpositionen *gegen* bzw. *mot* verträglich, was dafür spricht, dass sie in ihrer Bedeutung eine starke Komponente der Bewegung enthalten, die sie mit einem Ziel dieser Bewegung verbindet (vgl. Levin 1993, Gao 2001, Viberg 1984). Dieses Ziel wäre auf der konzeptuellen Ebene das Ende des Bewegungsschemas, das aus dem Punkt *Goal/Loc* besteht. Auf der sprachlichen Ebene kann dieser entweder als der ganze Punkt abgebildet werden, oder als *Goal* oder *Loc* spezifiziert werden (s. Abschnitt 2). Im Schwedischen erfolgt das erstere nach Präpositionen wie *i* und *på* (34a), während das Kasussystem des Deutschen nach den Wechselpräpositionen eine Differenzierung erzwingt, wo offensichtlich *Goal* am nächsten liegt (34b). Im Schwedischen muss bei Adverbien auf dieselbe Art und Weise auf der sprachlichen Ebene eine Wahl getroffen werden (34c):

(34a) Hund**en** bet tju**ve**n *i* arm**e**n.

(34b) Der Hund biss den Dieb *in den Arm*.

(34c) Hund**en** bet tju**ve**n *här*.

Dass aber *Loc* im Deutschen nicht weit entfernt ist, zeigt ein Satz wie (35) mit einem Adverb, wo nicht eindeutig ist, welche räumliche Perspektive zu wählen ist:

(35) Der Hund biss ihn *hier/hierher*.

Dieselbe Perspektive wie bei dem Verb *beißen* findet sich in den Sätzen (36) und (37):

(36) Er schlug ihn *auf den Kopf*.

(37) Er trat ihn *in den Bauch*.

Bei den entsprechenden Verben im Schwedischen liegt eine Perspektive der Ruhelage vor, was anhand der Wahl von Adverbien ersichtlich ist:

- (38) Han slog honom *i huvudet* = *här*/**hit*.
 (39) Han sparkade honom *i magen* = *här*/**hit*.

Dies geht auch aus der Tatsache hervor, dass die im Schwedischen bei einer Ortsveränderung oft vorkommende Kombination Richtungsadverb + Präposition nicht möglich ist:

- (40) Brandmannen gick *in i huset*. ‚Der Feuerwehrmann ging in das Haus (hinein).‘
 (41) *Hunden bet honom *in i armen*. ‚Der Hund biss ihn in den Arm (hinein).‘

Die obigen Daten legen nahe, dass sich diese Verben direkt im Schnittpunkt zwischen Ortsveränderung und Ruhelage befinden. Ein Vergleich mit dem Englischen untermauert diese Annahme, da eine scharfe Trennung zwischen Ruhelage und Ortsveränderung auf der sprachlichen Ebene hier nicht notwendig zu sein scheint. Aus innersprachlichen Gründen kann die räumliche Perspektive im Englischen hier nicht so deutlich festgelegt werden wie im Schwedischen, da weder Präpositionen noch Adverbien eine spezifische räumliche Perspektive festlegen:

- (42a) The dog bit him *in the arm*. (vgl. The dog is *in the garden*.)
 (42b) The dog bit him *here*. (vgl. The dog jumped *here* quickly.)

Die englische Präposition *in* kann sowohl Ruhelage als auch Ortsveränderung ausdrücken. Man vergleiche die folgenden Sätze:

- (43) The car is stuck *in the snow*.
 (44) The fireman immediately jumped *in the river*.

Eine eindeutige Perspektive der Ortsveränderung wird mit der Präposition *into* festgelegt, die statt der Präposition *in* wie in (44) auftreten kann (45), die jedoch nicht im Beispiel (46) als Alternative zur Verfügung steht:

- (45) The fireman immediately jumped *into the river*.
 (46) *The dog bit him *into the arm*.

Diese Variation im Englischen, die mit der oben diskutierten Möglichkeit im Deutschen korreliert, bei physischen Kontaktverben sowohl Adverbien für Ortsveränderung als auch für Ruhelage verwenden zu können, spricht dafür, dass die Bedeutung dieser Verben direkt im Schnittpunkt zwischen Ortsveränderung und Ruhelage liegt. Aus diesem Grund ist eine bestimmte Variation zwischen Sprachen hinsichtlich der räumlichen Perspektive zu erwarten. Für einen Satz wie (47) kann somit die folgende konzeptuelle Struktur mit *Goal* angenommen werden:

- (47) Er schlug ihn *auf den Kopf*.
-----
Source *Path* *Goal/Loc*

Im Schwedischen wird stattdessen auf den ganzen Endpunkt des Bewegungsschemas fokussiert:

- (48) Han slog honom *i huvudet*.
-----
Source *Path* *Goal/Loc*

In beiden Sprachen liegt aber bei den Prä-Kontaktverben eine Struktur vor, die deutlich mit einer Bewegung zu einem Ziel verbunden ist, auch wenn im Deutschen die Bewegung stärker betont wird als im Schwedischen, wo bei einem Adverb im Schwedischen also nur der letztere Teil des Punkts *Goal/Loc* versprachlicht werden kann:

- (49) Han slog honom *bär*.
-----
Source *Path* *Goal/Loc*

Dies alles zeigt, dass sich die Prä-Kontaktverben im Deutschen deutlich auf den Punkt *Goal/Loc* beziehen. Dabei kann die Perspektive bei Adverbien variieren, während sie nach den Wechselpräpositionen als Ortsveränderung festliegt. Im Schwedischen dagegen besteht eindeutig eine Perspektive der Ruhelage. Dass aber auch hier eine Perspektive der Ortsveränderung nicht allzu weit weg liegt, geht aus Sätzen wie (50) und (51) hervor, wo direktionale Adverbien in Verbindung mit einer Präposition auftreten:

- (50) Han slog *ner* rånaren. ‚Er hat den Räuber niedergeschlagen.‘
 (51) Han slog *in* näven i väggen. ‚Er hat die Faust in die Wand hinein geschlagen.‘

Wie oben festgestellt wurde, können sich die Prä-Kontaktverben auch im Schwedischen auf die Zielrichtung beziehen, was ebenfalls zeigt, dass sie mit einem Element der Bewegung verbunden sind:

(52) Han slog *mot rånaren*. ‚Er schlug gegen den Räuber.‘

Wenden wir uns nun den Kontaktverben zu.

3.2.2. Kontaktverben

In Bezug auf die Kontaktverben wurde oben festgestellt, dass hier der Kontakt an sich zentral ist. Bei Verben wie *verletzen/skada* etc. liegt in beiden Sprachen eine Perspektive der Ruhelage vor, wobei sich aber die Verben *küssen/kyssa* im Deutschen und Schwedischen unterscheiden. Dass es sich bei einem Verb wie *küssen* um ein Kontaktverb und nicht um ein Prä-Kontaktverb handelt, wurde oben anhand der Nicht-Verträglichkeit mit der Präposition *gegen* gezeigt. Dies schließt im Deutschen jedoch nicht aus, dass das Verb *küssen* mit dem Akkusativ verbunden wird und somit eine Perspektive der Ortsveränderung ausdrückt. Dieses Verb muss im Deutschen folglich so viel Bewegung implizieren, dass hier der Akkusativ auftritt:

(53) Er küsste sie *auf die Hand*.

Im Schwedischen ist eine Ortsveränderung unter allen Umständen ausgeschlossen:

(54a) *Han kysste *mot munnen*.

(54b) *Han kysste henne *bit*.

Bei Adverbien im Deutschen könnte vor dem Hintergrund der obigen Unterscheidung zwischen Prä-Kontaktverben und Kontaktverben, wo die letzteren eine stärkere Komponente des Kontakts enthalten, angenommen werden, dass ein Kontaktverb wie *küssen* eher mit Adverbien der Ruhelage als mit solchen der Ortsveränderung verträglich wäre und dadurch stärker zu *Loc* als die Prä-Kontaktverben tendieren würde. Ob dies tatsächlich der Fall ist, kann im Rahmen dieser Arbeit nicht festgestellt werden. Dass aber Adverbien der Ortsveränderung nicht ausgeschlossen sind, zeigt das folgende Beispiel aus Nystrand (1998:120):

- (55) Pierre le fou erfüllte Wünsche, küsste sie, wann sie wollte, *wohin* sie wollte.
 Ici! und Ici! und *hier* und *da*, bis beide lachten. [meine Hervorhebungen]
 (C. Brücker: *Die Quints* 1989)

Bei einem Kontaktverb wie *küssen* scheint also im Deutschen eine deutlichere Komponente der Bewegung vorzuliegen als im Schwedischen. Diese ist so stark, dass im Deutschen der Akkusativ auftritt (56), jedoch nicht so stark, dass nur Adverbien der Ortsveränderung hier möglich sind. Im Schwedischen scheint der Kontakt stärker betont zu werden (57):

- (56) Er küsste sie auf den Mund.
-----
Source *Path* *Goal/Loc*

- (57) Han kysste henne *här*.
-----
Source *Path* *Goal/Loc*

3.2.3. Post-Kontaktverben

In Bezug auf die konzeptuelle Struktur können die Post-Kontaktverben direkt mit dem Punkt *Loc* des Bewegungsschemas in Beziehung gesetzt werden. Hier finden sich Verben, bei denen zwar eine Bewegung dem physischen Kontakt vorangeht, die jedoch diese Bewegung nur implizieren und wo eine deutliche Perspektive der Ruhelage ausgedrückt wird. Im Deutschen steht bei diesen Verben nach den Wechselpräpositionen der Dativ, der eine Ruhelage sprachlich ausdrückt:

- (58) Er kitzelte seinen Bruder *auf dem Rücken*.

Dieselbe Perspektive liegt im Schwedischen vor:

- (59) Han kittlade sin bror *där*.

In beiden Sprachen handelt es sich somit um die folgende konzeptuelle Struktur:

(60)

.....
Source *Path* *Goal/Loc*

Von Interesse sind in diesem Zusammenhang auch die einleitend erwähnten deutschen Verben *fassen*, *greifen* und *packen*, die nach den Wechselpräpositionen mit dem Dativ stehen und sich somit auf *Loc* beziehen:

(61) Er packte sie *am Arm*.

Bei diesen Verben ist jedoch eine Zielrichtung möglich:

(62) Das Kind griff *nach dem Foto*.

Es stellt sich die Frage, ob diese Verben als Kontaktverben oder Post-Kontaktverben zu betrachten sind. Wie die Post-Kontaktverben erlauben sie die folgenden syntaktischen Konstellationen:

(63a) Er griff sie.

(63b) Er griff sie am Arm.

Dies spricht dafür, dass sie als Post-Kontaktverben zu betrachten sind. Möglicherweise ist die Zielrichtung wie in (62) deshalb erlaubt, weil die spezifische Bedeutung hier mit einer Armbewegung verbunden ist, die eine Bewegung stärker impliziert als bei *massieren*:

(64) *Er massierte nach den Schultern.

Problematisch ist hier auch ein Verb wie *peitschen*, das in allen der Postkontaktverben kennzeichnenden syntaktischen Konstellationen auftreten kann, jedoch mit dem Akkusativ verbunden wird und sich dadurch eher wie ein Prä-Kontaktverb oder ein Kontaktverb verhält:

(65a) Er peitsche ihn *auf den Rücken*.

(65b) Er peitschte seinen Rücken.

(65c) Er peitschte *auf den Rücken*.

Die obigen Beispiele zeigen, dass eine systematische Beziehung zwischen Dirvens Verbgruppen und der konzeptuellen Struktur kaum bestehen dürfte. Jedoch können die physischen Kontaktverben auf das Bewegungsschema verteilt werden, was ihre räumliche Perspektivierung und die damit verbundenen kontrastiven Unterschiede zwischen Deutsch und Schwedisch erklären kann.

3.2.4. Kontrastive Unterschiede zwischen Deutsch und Schwedisch als unterschiedliche Perspektivierung der konzeptuellen Struktur

Wie aus den obigen Überlegungen hervorging, handelt es sich bei den physischen Kontaktverben um Verben, die mehr oder wenig mit Bewegung verbunden sind, wobei diese bei bestimmten Verben nur impliziert wird, bei anderen eine zentrale Komponente in ihrer Bedeutung ausmacht. Jedoch liegt in ihrer Bedeutung auch ein Moment des Kontakts, der als fundamental zu betrachten ist, indem er eben diese Verben als Kontaktverben identifiziert. In einer Sprache wie Deutsch, wo das Kasussystem eine Wahl zwischen dem Akkusativ und dem Dativ und dadurch zwischen zwei Perspektiven erzwingt, kommt diese spezifische Bedeutung der physischen Kontaktverben besonders deutlich zum Vorschein. Nicht nur geht die räumliche Perspektive aus der Kasuswahl direkt hervor, sondern anhand von Zweifelsfällen, wie bei der oben diskutierten manchmal unklaren Wahl von Adverbien im Deutschen, wird offenbar, dass Ortsveränderung und Ruhelage eng miteinander verwandt sind und dass eine scharfe Trennlinie dazwischen nicht anzunehmen ist. Man vergleiche hier Dal (1962:51), die in Bezug auf die im Abschnitt 2 diskutierten Verbgruppen, wo kontrastive Unterschiede zwischen dem Deutschen und dem Schwedischen vorliegen, Folgendes feststellt: „Die Auffassung der Verbalbedeutung gewährt allerdings in vielen Fällen einen gewissen subjektiven Spielraum, und die Wahl des Kasus ist deshalb besonders in der älteren Sprache vielfach individuell bedingt; in der heutigen Sprache herrschen im Allgemeinen feste, von den Grammatikern festgelegte Regeln“. Dies geht u.a. aus ihrem Beispiel von Heine hervor, wo das Prä-Kontaktverb *biten* mit dem Dativ auftritt:

(66) Die Haifische bitten sich vor Wonne *in den Schwänzen*.

Die Bedeutung der physischen Kontaktverben platzieren diese Verben am Punkt *Goal/Loc* des Bewegungsschemas, wobei die eine oder die andere Bedeutung mehr oder weniger überwiegen kann. In bestimmten Fällen, wie bei den Post-Kontaktverben, ist *Loc* die einzige Alternative, auch wenn eine Bewegung impli-

ziert wird. Bei den Prä-Kontaktverben andererseits ist im Deutschen ein Bezug auf *Goal* vorherrschend. Die Verben, die sich zwischen diesen Punkten befinden müssten, die Kontaktverben, die im Deutschen im Vergleich zum Englischen und Niederländischen eine ziemlich kleine Gruppe auszumachen scheinen, weisen im Deutschen im Unterschied zum Schwedischen eine Perspektive der Ortsveränderung und somit einen Bezug auf *Goal* auf.

Wie das obige Beispiel von Dal (1962) zeigt, war früher eine andere Perspektive bei einem Prä-Kontaktverb wie *beißen* möglich, die sich im Laufe der Zeit verschoben hat. Vor diesem Hintergrund ist es nicht überraschend, dass bei den physischen Kontaktverben im Deutschen eine innersprachliche Variation in Bezug auf die Wahl von Adverbien vorliegt. Dass hier kontrastive Unterschiede zwischen dem Deutschen und Schwedischen bestehen können, ist folglich auch keine Überraschung. Die spezifische Bedeutung dieser Verben liegt im Schnittpunkt zwischen *Goal/Loc*, der auf der sprachlichen Ebene als Ortsveränderung oder Ruhelage versprachlicht werden kann, oder wo in bestimmten Fällen aus sprachinternen Gründen eine Wahl zwischen diesen Perspektiven getroffen werden muss. Die zur Diskussion stehenden kontrastiven Unterschiede können somit als eine Konsequenz des Zusammenspiels der konzeptuellen und der sprachlichen Ebene erklärt werden. Sprecher des Deutschen und des Schwedischen haben dieselbe Vorstellung von der mit einem physischen Kontaktverb verbundenen Bewegung und dem nach dieser Bewegung entstehenden Kontakt. Die beiden Sprachen wählen aber auf der sprachlichen Ebene unterschiedliche Teile dieser gemeinsamen konzeptuellen Struktur für die sprachliche Repräsentation aus. Diese Auswahl scheint zum großen Teil zufällig zu sein. Im Deutschen erzwingt das Kasussystem eine Wahl zwischen dem Akkusativ und dem Dativ sowie zwischen Adverbien für Ortsveränderung oder Ruhelage. Im Schwedischen, das kein Kasussystem besitzt, muss die letztere Wahl getroffen werden. Die konzeptuelle Struktur kann hier aus zwei verschiedenen Blickwinkeln betrachtet werden, von denen eine gewählt werden muss. Aus logisch-mathematischen Gründen ergibt sich somit eine potenziell unterschiedliche Auswahl zwischen Sprachen.

In Nystrand (1998) wurde festgestellt, dass sich hinsichtlich der räumlichen Perspektive bei den physischen Kontaktverben ein recht diffuses Bild ergibt (S. 121). Die vorliegende Arbeit kann nur dieses Bild bestätigen oder sogar noch verstärken. Es wäre natürlich wünschenswert, dass die von Dirven unterschiedenen Verbgruppen direkt mit der im Abschnitt 2 vorgeschlagenen konzeptuellen Struktur verbunden werden könnten, so dass alle Prä-Kontaktverben *Goal*, alle Kontaktverben *Goal/Loc* und die Post-Kontaktverben *Loc* abbilden. Wie aus den obigen Daten ersichtlich wurde, ist dies jedoch nicht der Fall. Die kontrastiven Un-

terschiede zwischen Deutsch und Schwedisch können als eine unterschiedliche Auswahl aus der konzeptuellen Struktur für die sprachliche Abbildung erklärt werden. Eine systematische Einteilung der physischen Kontaktverben und eine präzise Identifizierung ihrer mit Bewegung verbundenen semantischen Eigenschaften scheint jedoch vor dem Hintergrund der mehr oder weniger arbiträren Verträglichkeit dieser Verben mit sprachlichen Mitteln, die Ortsveränderung oder Ruhelage ausdrücken, nicht möglich zu sein. Dies hängt mit der spezifischen Bedeutung dieser Verben im Grenzbereich der Ortsveränderung und Ruhelage zusammen.

4. Zusammenfassung

Physische Kontaktverben machen eine differenzierte Gruppe von Verben aus. Ihr typisches Kennzeichen ist eine Bedeutungskomponente, die darin besteht, dass durch die Verbhandlung physischer Kontakt zwischen einem Körperteil und einem anderen Objekt (oft einem Körperteil einer anderen Person) entsteht. Diesem Kontakt geht jedoch eine Bewegung voraus, die in der Verbbedeutung mehr oder weniger direkt vorhanden ist.

Mit Dirven (1994) wurde zwischen Prä-Kontaktverben, Kontaktverben und Post-Kontaktverben unterschieden, die eine unterschiedliche Fokussierung auf die Bewegung und den von der Bewegung verursachten physischen Kontakt in ihrer Bedeutung haben. Prä-Kontaktverben fokussieren stärker auf die Bewegung, Kontaktverben auf den Kontakt an sich und Post-Kontaktverben auf die Aktivität nach dem Kontakt. Diese Verbgruppen weisen unterschiedliche syntaktische Eigenschaften auf. Jedoch verhalten sich das Deutsche und das Schwedische hier ähnlich und unterscheiden sich dabei von den nahverwandten Sprachen Englisch und Niederländisch.

Im Deutschen und Schwedischen unterscheiden sich diese Verben jedoch oft in Bezug auf die räumliche Perspektive, was anhand der Wahl von Adverbien bzw. der Kasuswahl im Deutschen hervorgeht. Dies wurde als eine unterschiedliche Auswahl aus der konzeptuellen Struktur für die sprachliche Realisierung erklärt. Die einer Bewegung zugrundeliegende konzeptuelle Struktur besteht aus den Punkten *Source*, *Path* und dem Endpunkt *Goal/Loc*, wobei die enge Verbindung von *Goal* und *Loc* sowohl eine innersprachliche Variation als auch eine kontrastive Variation zwischen Sprachen ermöglicht. Eine den Sprechern des Deutschen und Schwedischen gemeinsame konzeptuelle Struktur wird hier zum Teil unterschied-

lich versprachlicht, was mehr oder wenig als zufällig zu betrachten ist, da die spezifische Bedeutung dieser Verben zwei unterschiedliche Perspektiven erlaubt.

Literatur

- Andersson, Sven-Gunnar, Margareta Brandt, Ingemar Persson und Inger Rosengren (1990). *Tjvåk syntax för högskolebruk Plus*. Malmö.
- Dal, Ingerid (1962). *Kurze deutsche Syntax auf historischer Grundlage*. Tübingen.
- Dirven, René (1994). „Cognition and semantic structure. The experiential basis of the semantic structure of verbs of body contact“. In: Schwarz, Monika (Hrsg.) *Kognitive Semantik. Ergebnisse, Probleme, Perspektiven. Cognitive Semantics*. Tübingen.
- Gao, Hong (2001). „Notions of Motion and Contact for Physical Contact Verbs“. <https://www.researchgate.net/publication/246981422>.
- Gao, Hong und Chin-Chuan Cheng (2003). „Verbs of Contact by Impact in English and their Equivalents in Mandarin Chinese“. In: *Language and Linguistics* 4.3:485-508.
- Levin, Beth (1993). *English Verb Classes and Alternations: A Preliminary Investigation*. Chicago.
- Nystrand, Mikael (1998). *Raumausdrücke im Deutschen. Semantische Form und konzeptuelle Struktur. Ein Vergleich mit dem Schwedischen* (= Lunder germanistische Forschungen 62). Stockholm.
- Nystrand, Mikael (2019a). *Willkommen im Hotel California! Unwillkommene präpositionale Probleme im Deutschen* (= Lunder Arbeitspapiere zur Germanistik 8). <https://journals.lub.lu.se/lag/issue/view/2730>.
- Nystrand, Mikael (2019b). *Zielrichtung und Gegensätzlichkeit in Raumausdrücken. Ein Vergleich zwischen dem Deutschen und dem Schwedischen* (= Lunder Arbeitspapiere zur Germanistik 10). <https://journals.lub.lu.se/lag/issue/view/2834>.
- Nystrand, Mikael (2020). *Rubelage und Ortsveränderung bei endpunktorientierten Verben. „Zu den mit einpräfigierten Verben des Deutschen und ihren Entsprechungen im Schwedischen* (= Lunder Arbeitspapiere zur Germanistik 15). <https://journals.lub.lu.se/lag/issue/view/3179>.
- Snell-Hornby, Mary (1983). *Verb Descriptivity in German and English*. Heidelberg.
- Viberg, Åke (1984). „Fysiska kontaktverb i svenskan. En skiss“. In: *Svenskans beskrivning* 14. 174–185. Institutionen för nordiska språk. Lund.
- Viberg, Åke (1992). „Universell och språkspecifikt i det svenska ordförrådets organisation“. In: *Tijdschrift voor Scandinavistiek. Jahrgang 13. Nummer 2*. 17–58.
- Viberg, Åke (1994). „Polysemi hos svenska verb. Exemplet *slå* och andra fysiska kontaktverb“. In: *Skrifter utgivet af Nordisk Forening for Leksikografi*. Skrift nr. 2. 279–290.
- Viberg, Åke (2004). „Physical contact verbs in English and Swedish from the perspective of cross-linguistic lexicology“. In: *Language and Computers*. 1–22. <http://www.researchgate.net/publication/233645113>.

Belegquelle:

Brückner, Christine (1989). *Die Quints*. Frankfurt am Main/Berlin.