

라바노테이션 키네토그래피 라반

Labanotation

라반표기법

- 1920년대 루돌프 라반이 만든 움직임에 대한 기록체계
- 인류학, 육상, 신체 요법 등에서도 효과적으로 이용됨
- 무용예술에 주로 활용됨
- 전문적인 기록자 (notator) 가 존재함
- 필름의 보조 수단으로 활용된다. (음원과 악보의 관계와 유사)

움직임 표기법의 원리

- 자신이 필요하는 분야에 따라서 기록자는 세가지 양식 중 하나를 선택하여 활용한다.
1. 모티프 기록법(Motif Description)
 2. 에포트 쉐입 기록법(Effort-Shape Description)
 3. 구조 기록법 (Structural Description)

모티프 기록법 (Motif Description)

- 모티브(motive)와 모티프(motif)는 유사한 뜻을 가지고 있다.
 - 모티브 : 창작의 동기, 영감 등으로 대체 가능하다. 일종의 창작물의 시발점이 되고 그것을 심화 발전시키는 것
 - 모티프 : 문학에서 반복되는 이야기를 끌어가는 중심 설정 요소.
(예시 : 콩쥐팥쥐에서 계모, 이복자매, 구박, 초자연적도움과 해피엔딩)
- 어떤 움직임의 주제나 가장 두드러진 특색을 진술하거나 동기, 사상, 목적, 의도 등을 진술한다.

에포트-쉐입 기록법(Effort – Shape)

- 에포트라는 단어는 힘의 강약을 언급할 때 사용됨
 - 힘의 완급에 의해 발생하는 변화 패턴
- 쉐입은 움직임의 형식속에 내재된 표현성을 언급한다.
 - 제스처가 그리는 경로와 무용수와의 관계 혹은 공산상의 방향을과의 관련성을 주목함
- 구조 기록법에 비해 움직임의 특질과 표현을 잘 나타낼 수 있다.

구조 기록법(Structural)

- 명확하게 정의되고 측정가능한 용어를 이용하여 움직임을 묘사
 - 신체
 - 움직임을 만드는 특정 신체 부위
 - 공간
 - 방향, 높낮이, 거리, 움직임의 정도 등
 - 시간
 - 박자, 지속시간, 음표 등
 - 역동성
 - 움직임의 특질 , 질감, 강함, 무거움, 탄력있는, 강조된 , 강조되는 등
- 라반기록법에서 표준적으로 채택함
- 다른 기록법과 함께 활용되기도 함.

움직임을 분석하는 원리

- 문서상에 기호를 통해 움직임을 기록하기 위해서는 완벽한 움직임 분석 기법이 요구됨
- 연구분야에 따라 매우 다양하지만 무용분야에서 움직임 기록 방식은 특정 무용 형식에 근거하고 있음. 이러한 이유로 보편적으로 이용되고 이해할 수 있는 용어를 갖기 어려움
- 모든 움직임을 해부학적 용어로 표현하는 것은 보편적인 방식

움직임의 목표, 분석과 관련된 기본범주

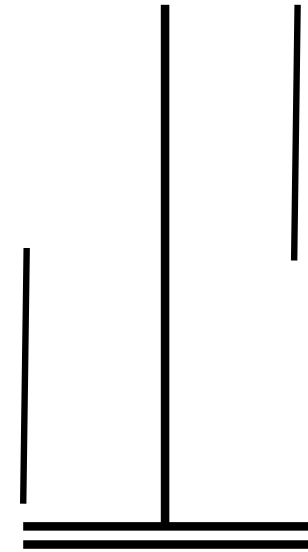
1. 방향적 도착지점
 1. 특정 신체부위가 향하고 있는 도착지점
 2. 도착지점으로 움직이는 과정은 중요하지 않음
2. 움직이는 과정
 1. 어떤 도착지점이 묘사되지 않은 채 특정 경로를 따라 이동하는 움직임도 포함됨
 2. 변화가 강조되며 도달하려는 특정 목표지점보다는 움직임 자체에 집중됨, 해석상 자유도가 높은편
3. 해부학적 변화
 1. 신체 관절에서 일어나는 변화들을 기록함, 관절을 중심으로 한 신체적 변화에 초점
4. 시각적 디자인
 1. 팔다리나 전신을 이용한 움직임에 의해 그려지는 공간상의 경로
5. 관계
 1. 특정 대상이나 인물과의 관계에 초점이 맞춰짐, 대상에 접근, 멀어짐, 밀착, 만짐 등등 동작이 포함됨
 2. 관계에 집중하기 때문에 신체 동작들은 묘사하지 않음
6. 무게중심
 1. 신체 무게중심의 이동에 초점을 맞추거나, 균형의 변화
7. 역동성
 1. 움직임의 질, 힘의 완급으로 나타나는 동작들을 활용한 표현이 중요할때 활용
8. 리듬 패턴
 1. 음악의 리듬에 반응하는 동작을 활용한다. 신체 부위나 방향은 중요하지 않음

좌표체계

- 앞방향이라고 진술할때 무용수의 정면이 어디인지 명확히 구분해야함
 - 3가지 좌표 체계를 활용한다
1. 무대의 고정방향
 2. 표준방향체계(지구 중력에 의해 고정된 방향)
 3. 신체에서의 고정방향

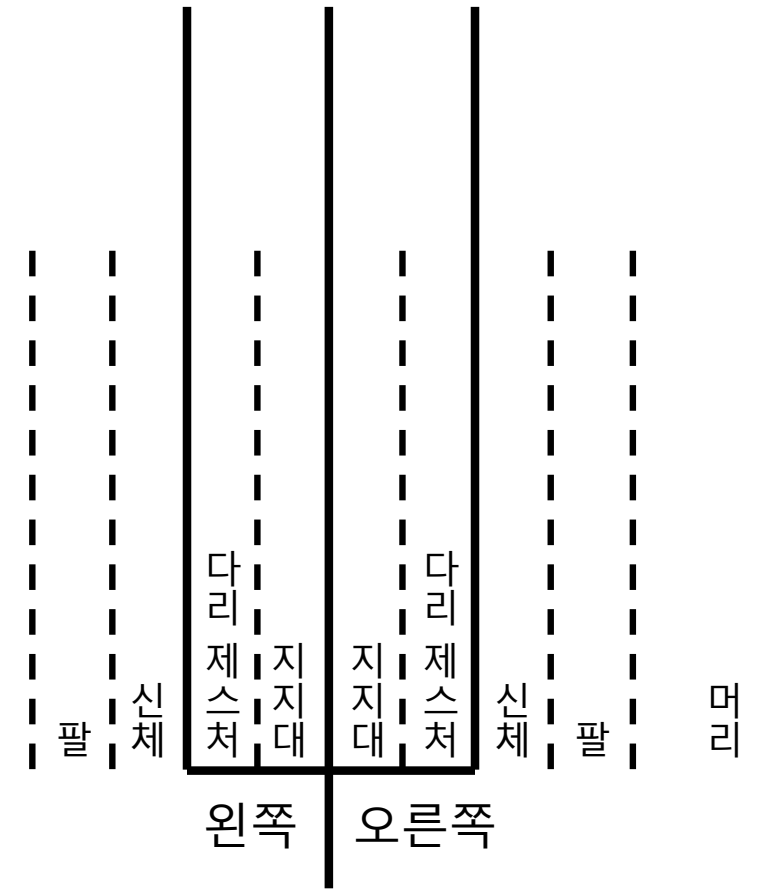
움직임의 표시

- 동작선
 - 두개의 수평선 : 움직임의 출발, 시작점을 표시한다
- 중앙선
 - 신체의 오른쪽과 왼쪽의 사용에 대한 표시

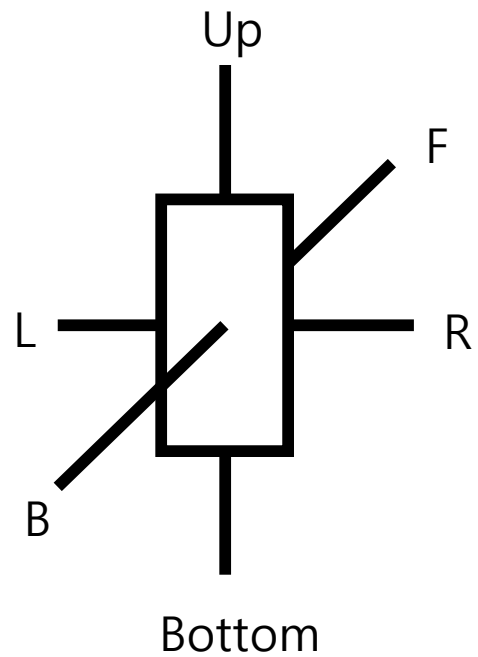


움직임의 표시

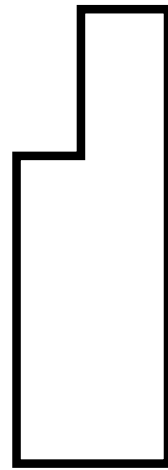
- 수직보표
 - 라반 표기법에서는 세 개의 수직선을 활용한다.
- 지지대
 - 무게가 실리는 곳, 무게의 이동, 점프, 전신에 의한 움직임을 나타냄
 - 발, 무릎, 엉덩이, 손 등 다양한 무게중심이 이동하는 부분을 표기하여 작성
- 다리제스처
 - 무게이동이 없는 상태의 다리 움직임을 나타냄
- 신체
 - 신체 상위의 움직임, 즉 팔제스처를 동반한 상위 척추에 의한 자유로운 움직임
- 팔
 - 다리 제스처와 동일



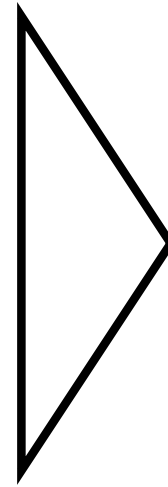
방향기호



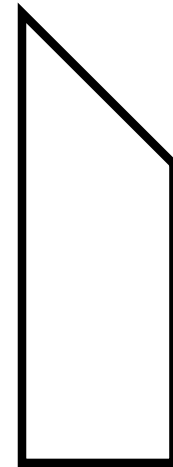
제자리



앞으로

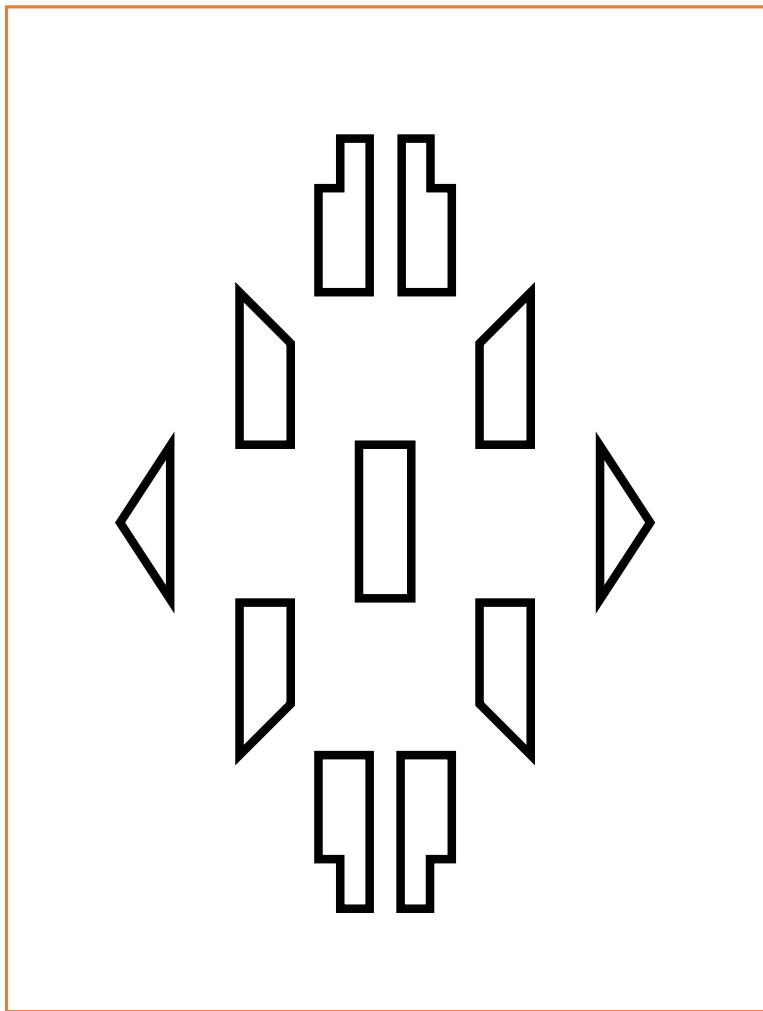


오른쪽



왼쪽 앞 사선으로

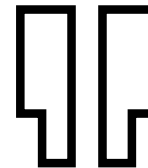
방향기호



제자리



앞으로



뒤로



왼쪽



오른쪽



왼쪽 사선 앞



오른쪽 사선 앞

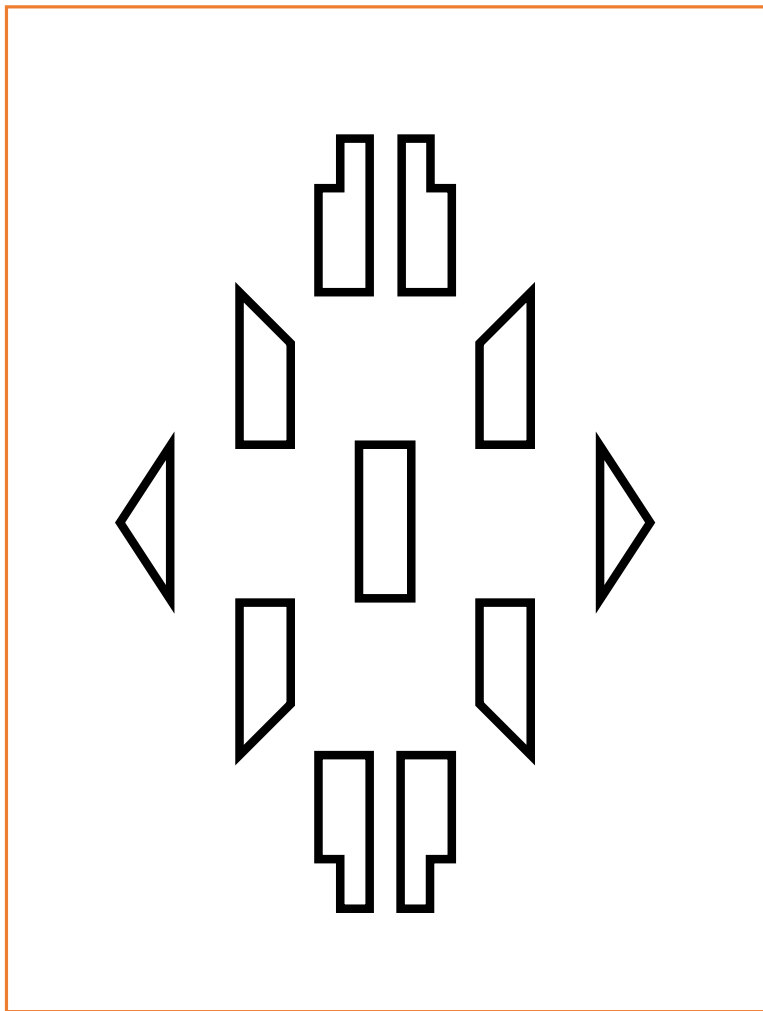


왼쪽 사선 뒤



오른쪽 사선 뒤

높낮이



높은 높이



중간 높이



낮은 높이



높은 높이



중간 높이



낮은 높이



높은 높이

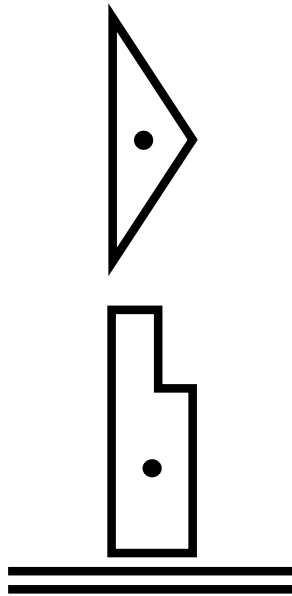


중간 높이

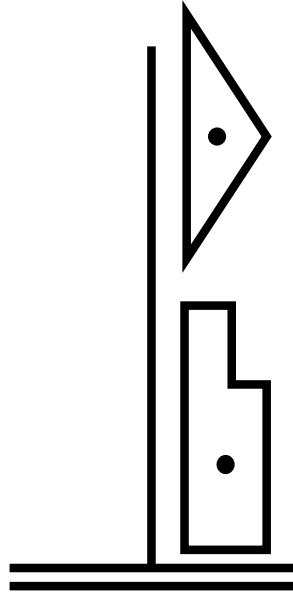


낮은 높이

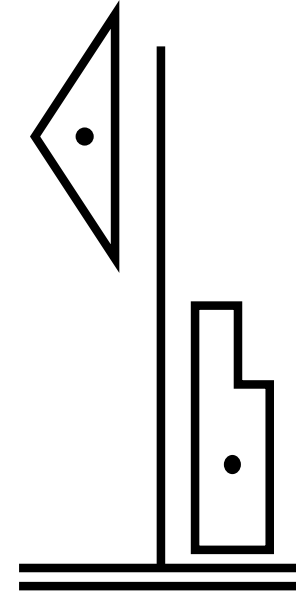
모티브 라이팅을 통한 움직임예시



수평을 유지하며 앞
으로 이동하는 전신
움직임

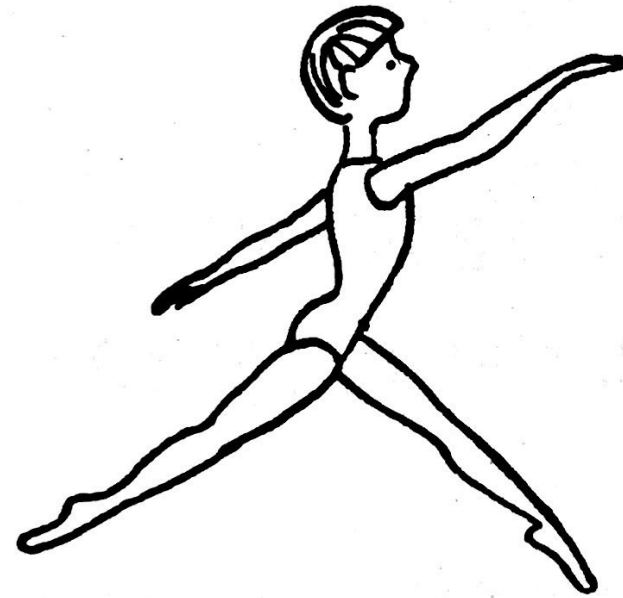
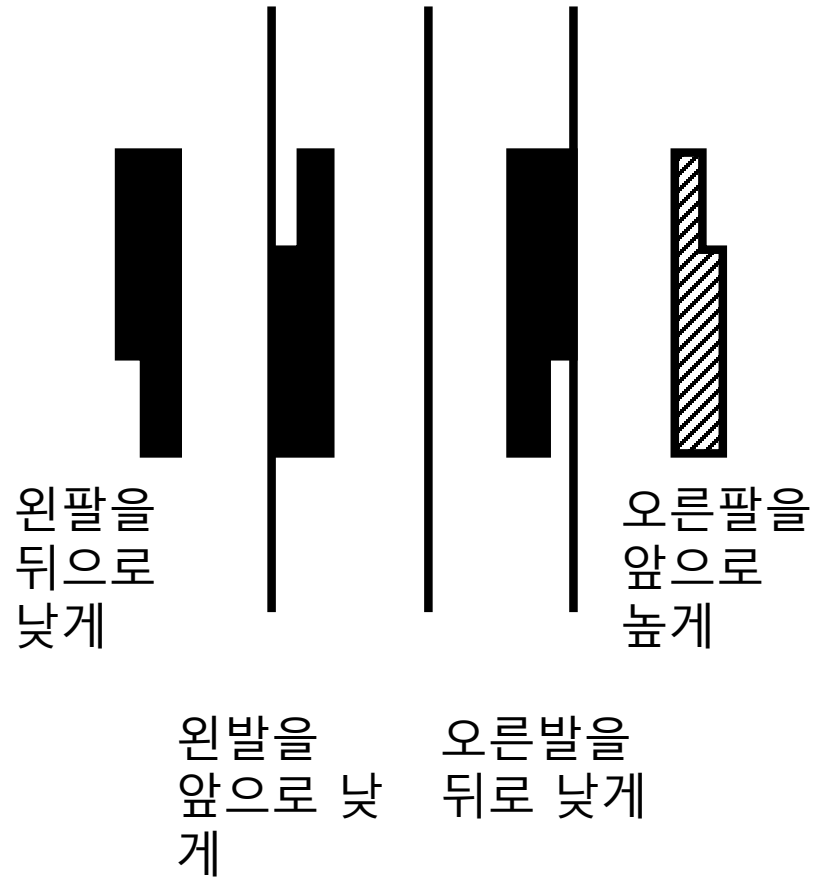


신체의 오른쪽을 이
용해서 앞으로 이동
한 다음 오른쪽으로
이동



신체의 오른쪽을 이
용해서 앞으로 이동
한 다음 왼쪽을 이용
해 왼쪽으로 이동

방향 움직임 세부



이동, 도착지점 묘사 (팔 제스처)

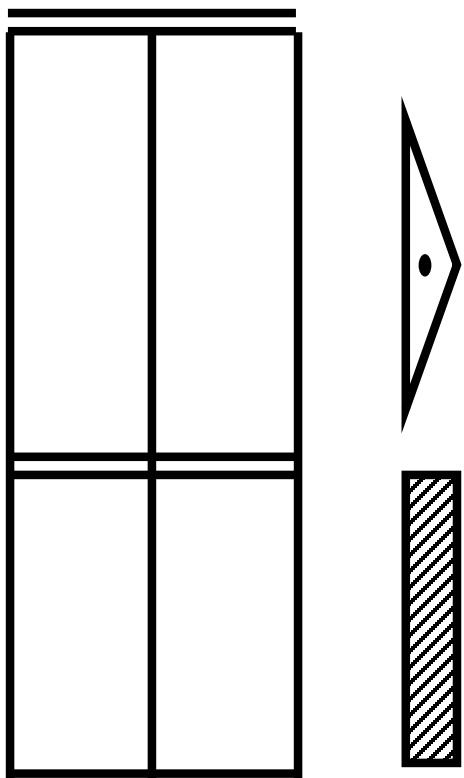
- 공간상의 고정된 한 점으로 옮겨감(도착지점)
- 한 출발점으로부터 이탈하여 한 방향으로 나아가는 움직임(이동)

끝

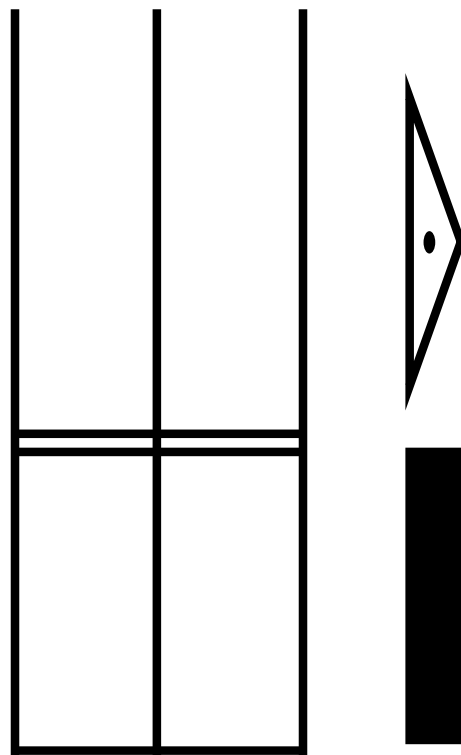
동작

시작점

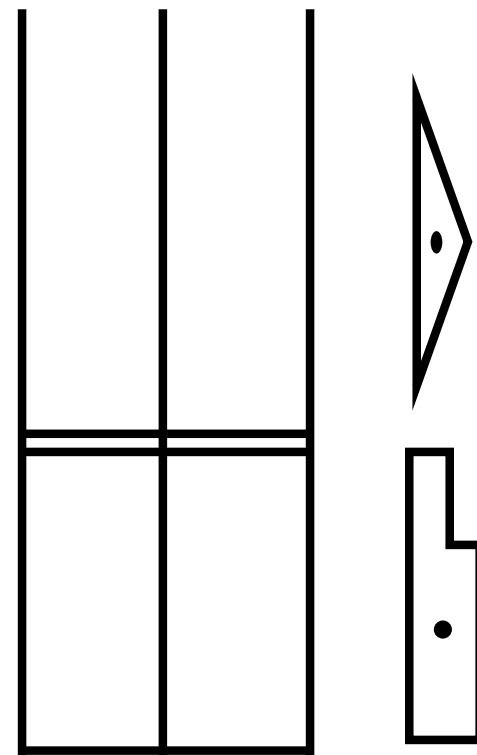
출발점



높은 오른 팔 ->
오른쪽으로 뻗음

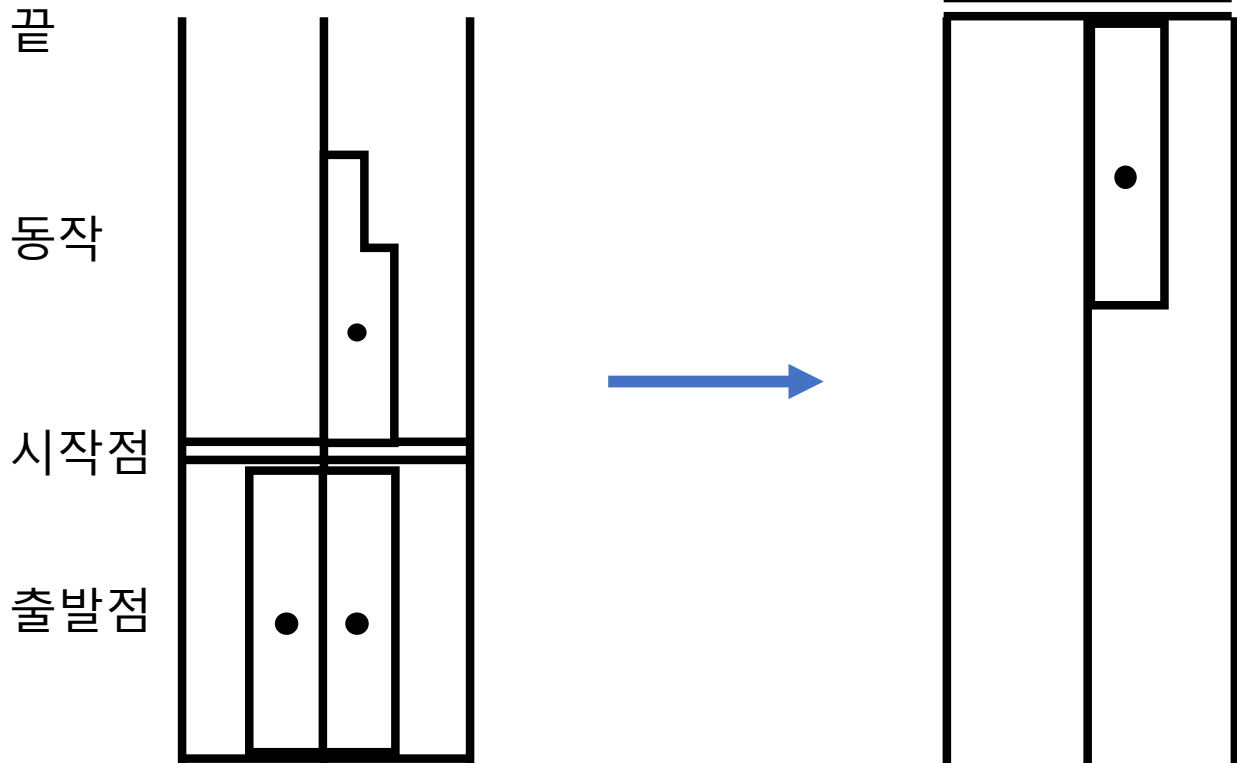


낮은 오른 팔 ->
오른쪽으로 뻗음



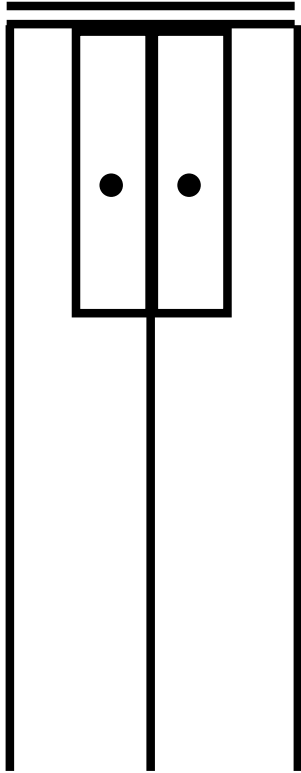
앞을 향한 오른 팔 ->
오른쪽으로 뻗음

이동, 도착지점 묘사 (이동에 대한 묘사)

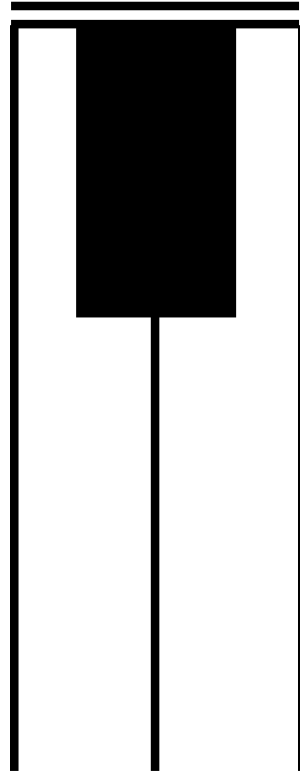


양발 제자리
-> 오른발 앞으로 (무게중심 포함)
-> 오른발을 지지로 종료

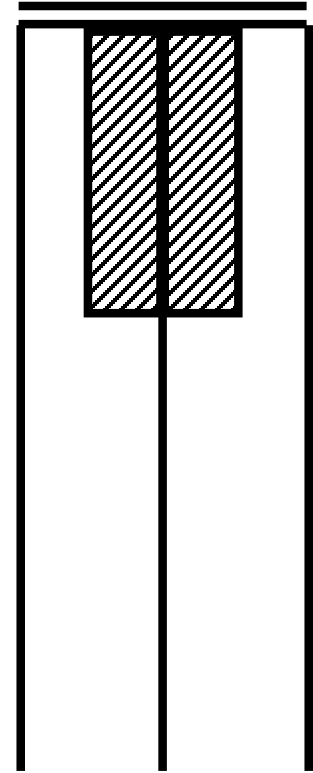
자세 중 지지점이 발에 있을 경우



중간 높이 지지대
양 다리를 곧게 펴고
일반적으로 서 있는 상태

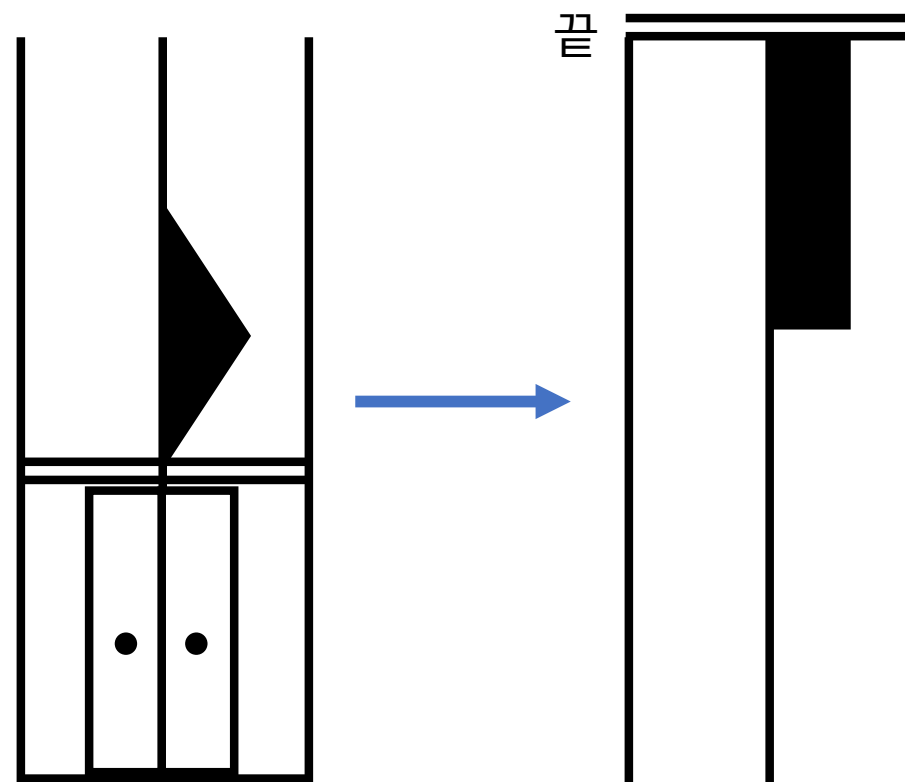
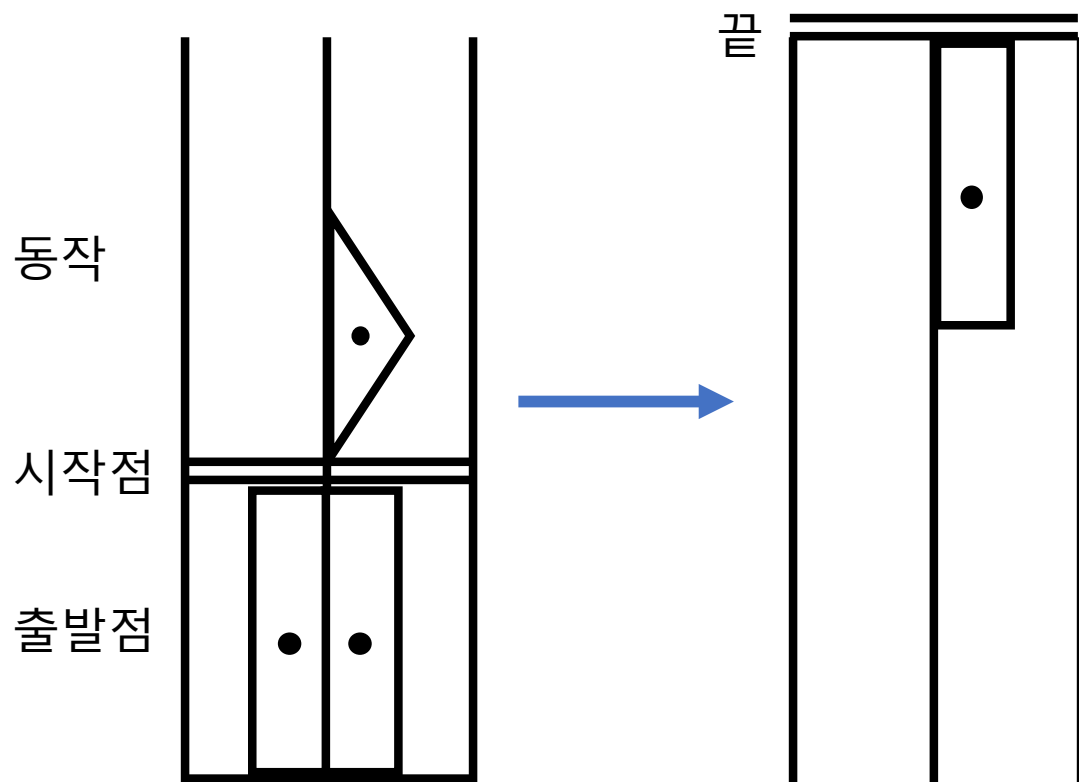


낮은 높이 지지대
양 다리의 무릎을 굽히고 있는 상태
데미-플리에

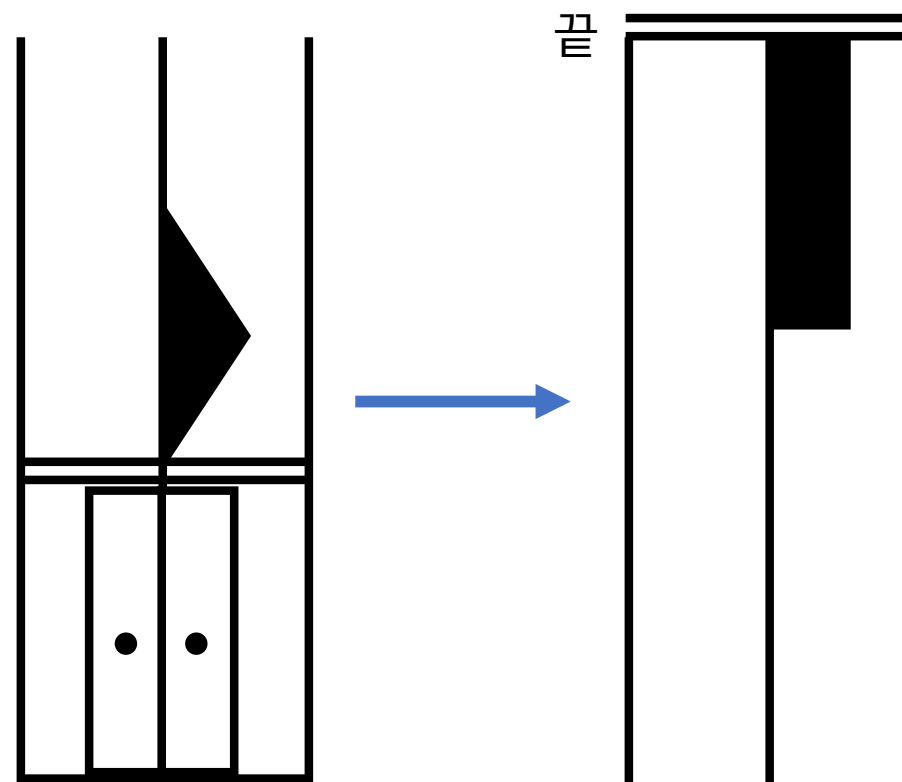
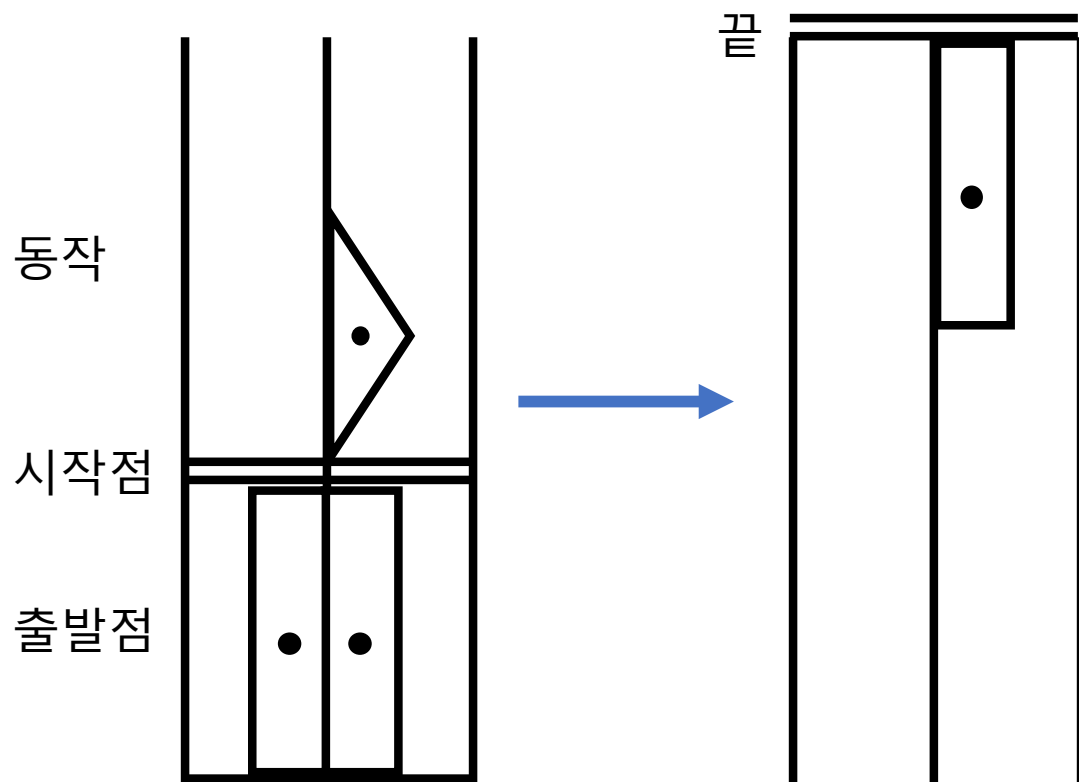


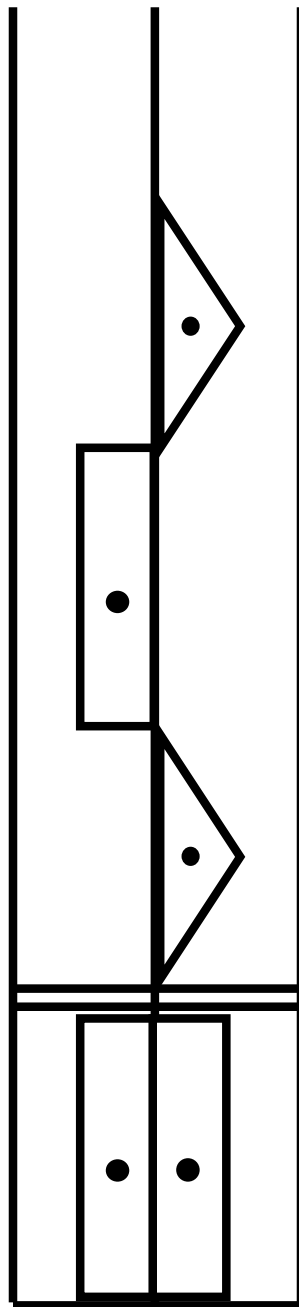
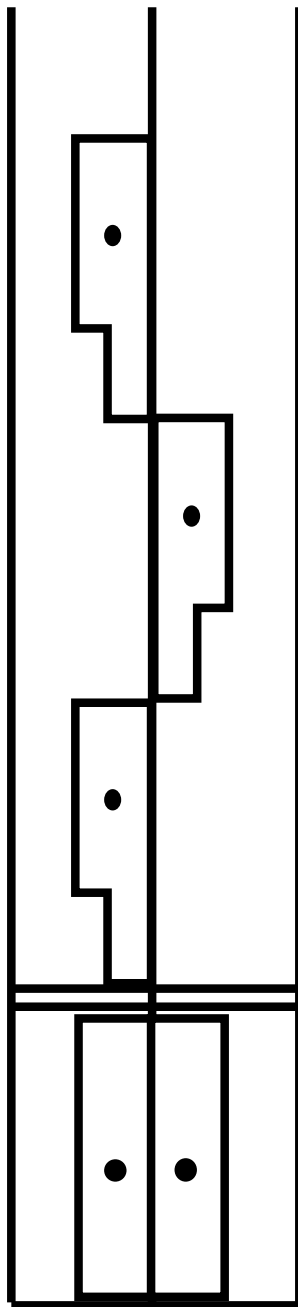
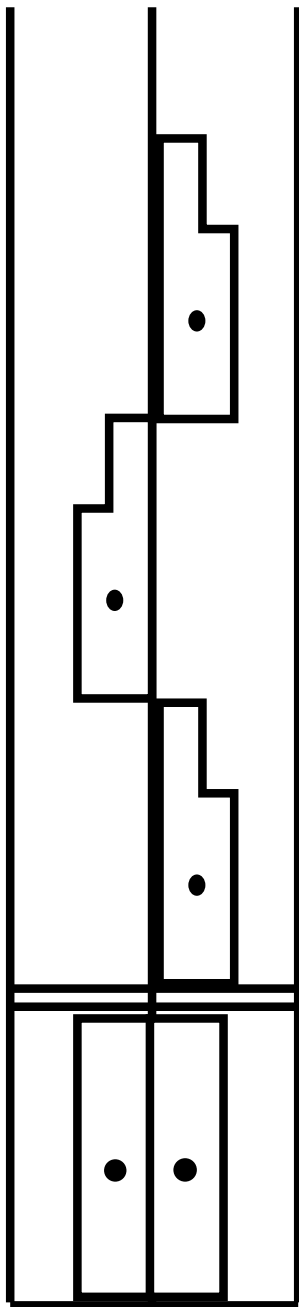
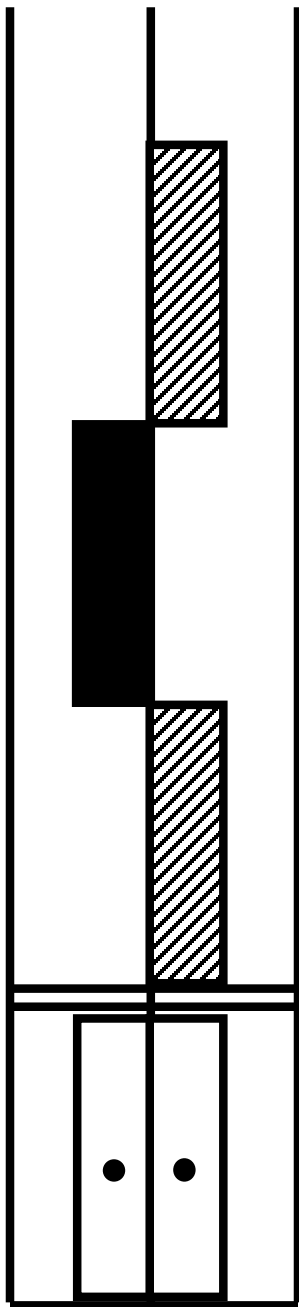
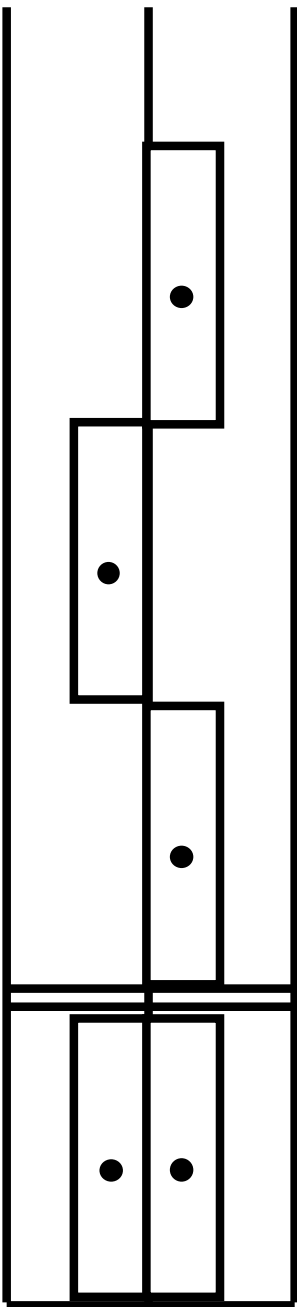
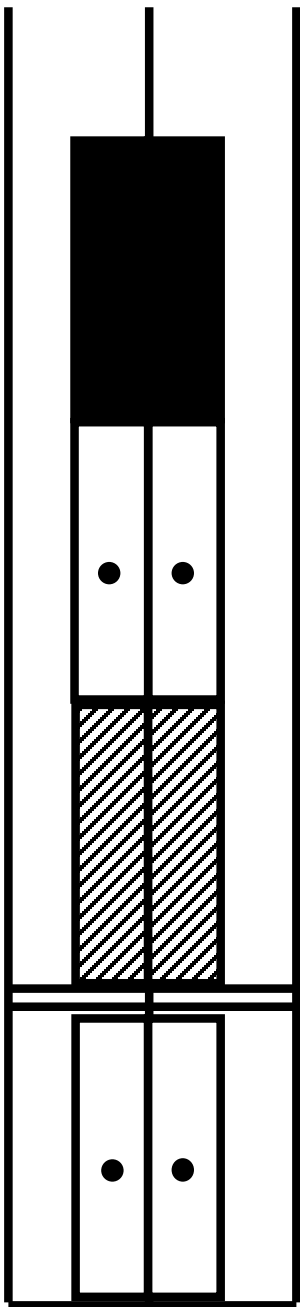
높은 높이 지지대
양 다리를 곧게 펴고
발끝으로 서있는 상태

움직임 예시 (스텝)



움직임 예시 (스텝)





3월 6일 미팅

- 활용되고 있는 분야 조사
- 지속시간
- 회전
- 팔제스쳐(작성중)

수업 중 활용하는 방식

<https://www.youtube.com/watch?v=Oxajv7O1P8k>

<https://www.youtube.com/watch?v=-SzcZSoXE8>

설명적 영상

<https://youtu.be/oJ0m0elJU7A?t=374>

라반의 해석에 따른 차이점

<https://www.youtube.com/watch?v=qq5jsmS-FL4>

<https://vimeo.com/66262531>

라반 활용법

<https://vimeo.com/125064383>

<https://vimeo.com/127152925>

라반의 응용

<https://vimeo.com/296007218>

<https://vimeo.com/282330121>

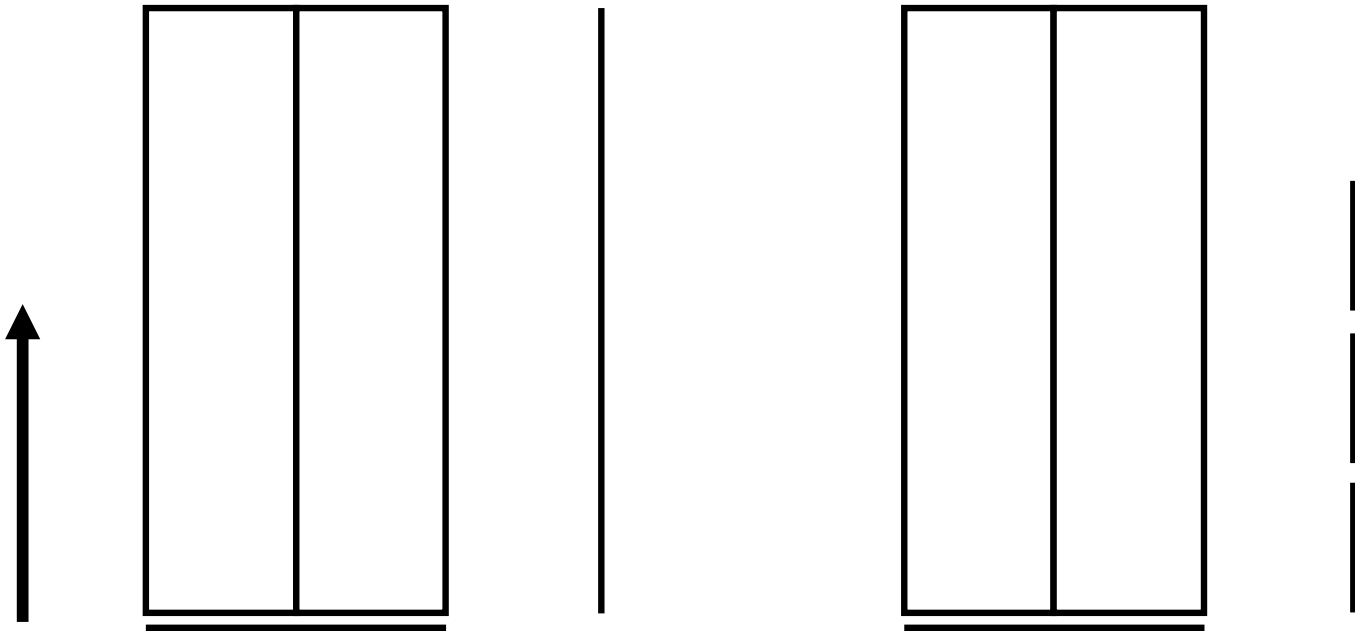
<https://vimeo.com/294430081>

가장 현대적인 라반의 교육법

<https://vimeo.com/291535225>

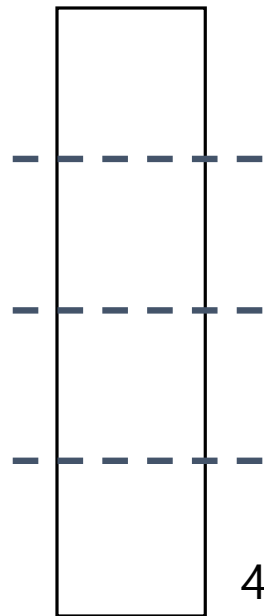
시간 표시

- 동작선의 길이를 통해 시간을 나타낸다.
 - 동작선이 길어지면 해당 동작의 움직임이 길다.
 - 읽는 법은 아래에서 위로 읽는다.
- 좌측 - 긴 동작 1개 / 우측 짧은 동작 3개

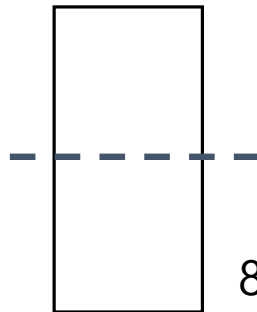


지속시간의 규격화

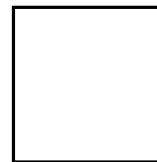
- 기본적으로 춤이기 때문에 박자 단위로 접근한다.
- 마디를 활용하여 지속시간을 규격화 한다.
- 정사각형 4개 = 4분음표(♩), 정사각형 8개 = 2분음표(♩)



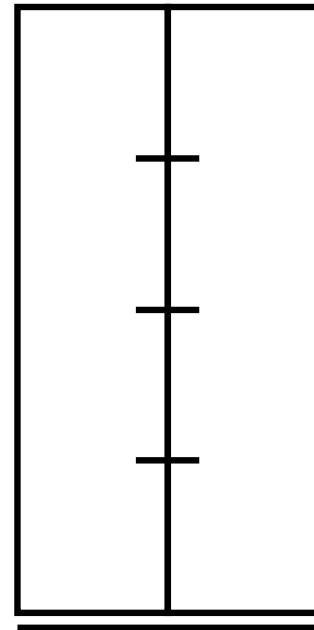
4분음표



8분음표

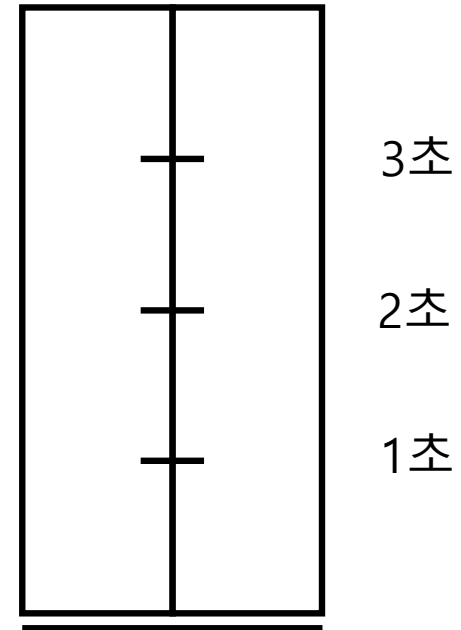
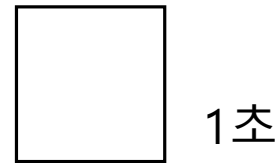
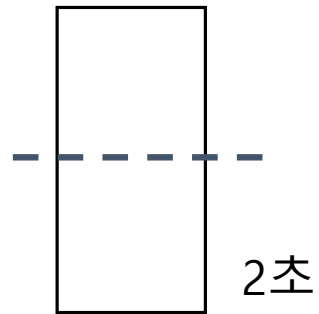
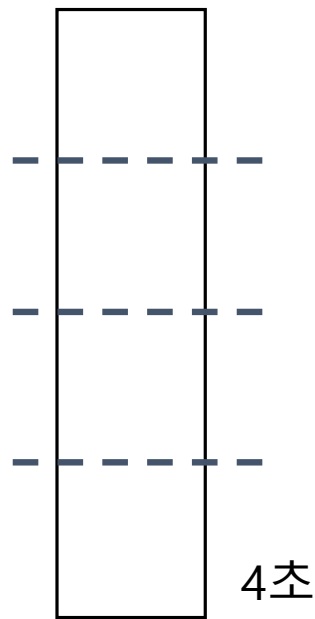


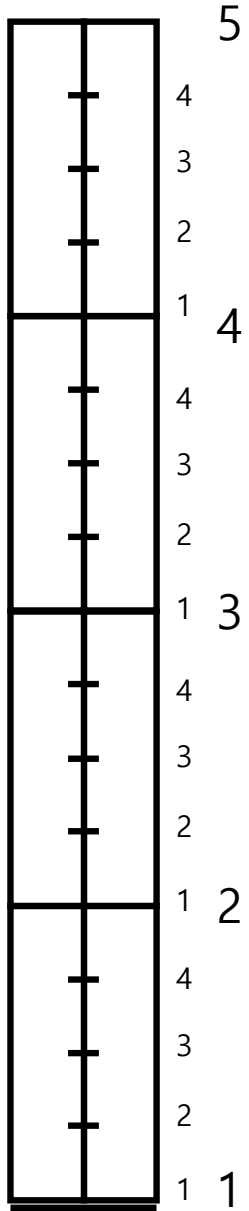
16분음표



지속시간의 규격화 - 스타랩에서 적용한다면

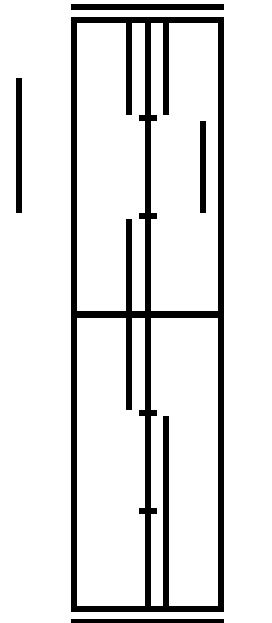
- 정사각형 마디단위로 진행하여 1개의 정사각형이 특정 시간을 지칭한다면 동작의 시간을 구분할 수 있을 것 같다.





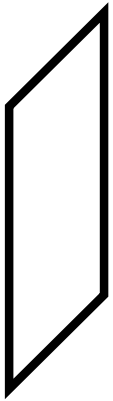
좌측의 빠르기 표시를 볼 수 있다.
 큰 숫자는 초 단위로 작성했다.
 마디 선은 1초를 세분화한 형태의 시간이다.

2
3
2
1 1

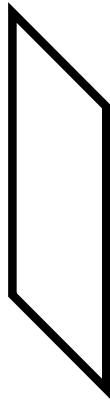


회전

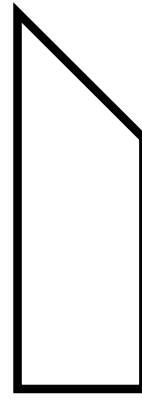
- 기본 움직임들 중 하나인 회전의 다양한 형태를 볼 수 있다.



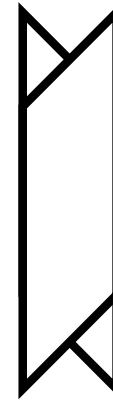
시계방향(오른쪽)



시계방향(왼쪽)



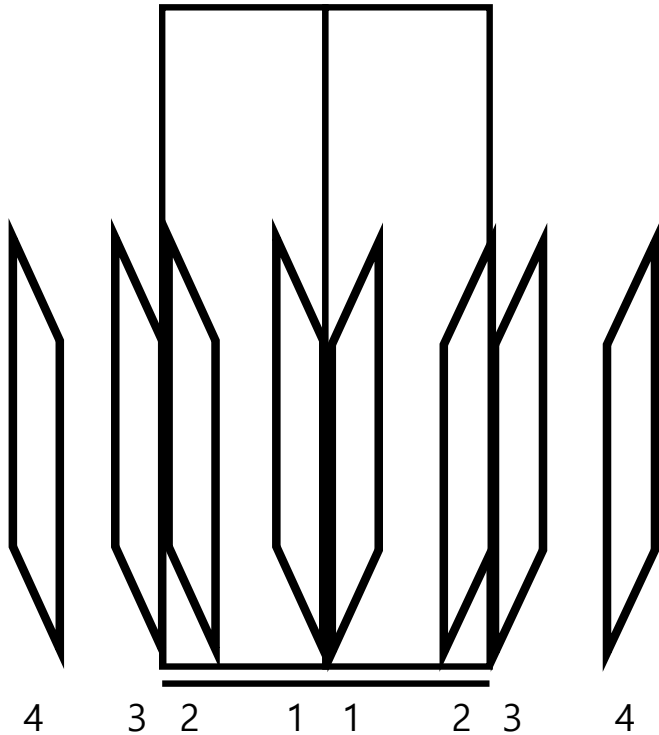
정면 왼쪽 사선 방향



복합회전기호

회전-수직보표의 위치

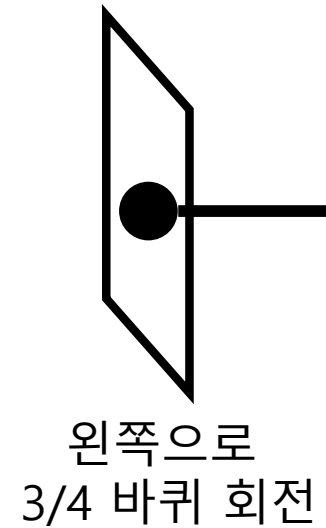
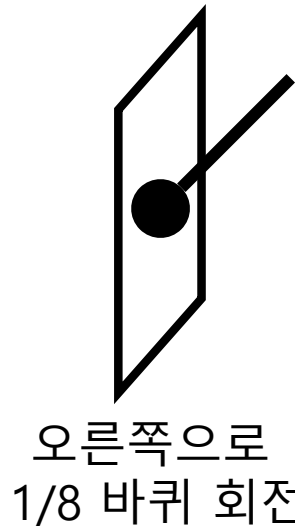
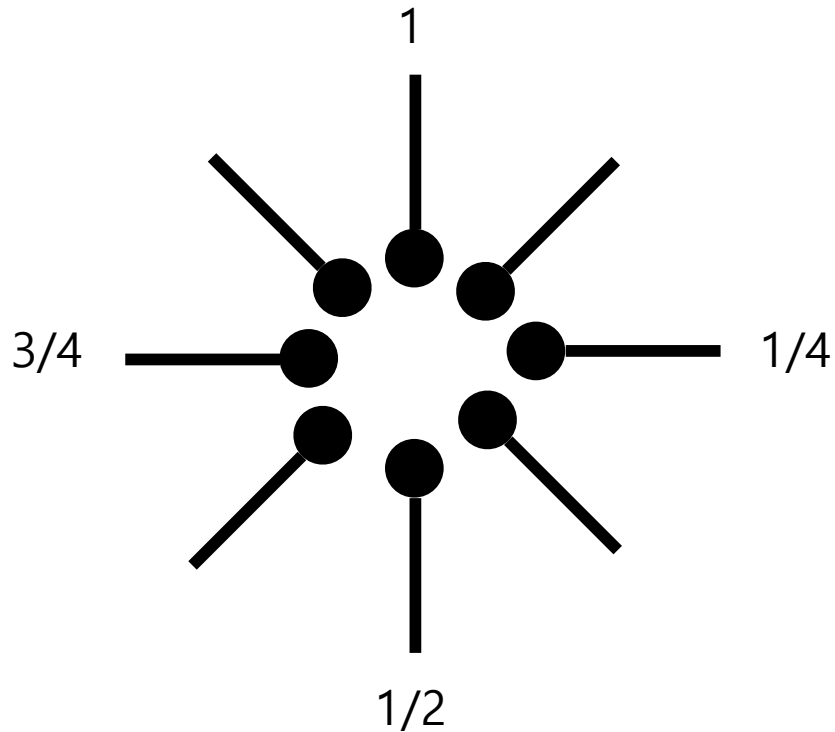
- 신체의 부위별 회전 혹은 트위스트(비틀기) 동작까지 해당 기호를 활용한다.

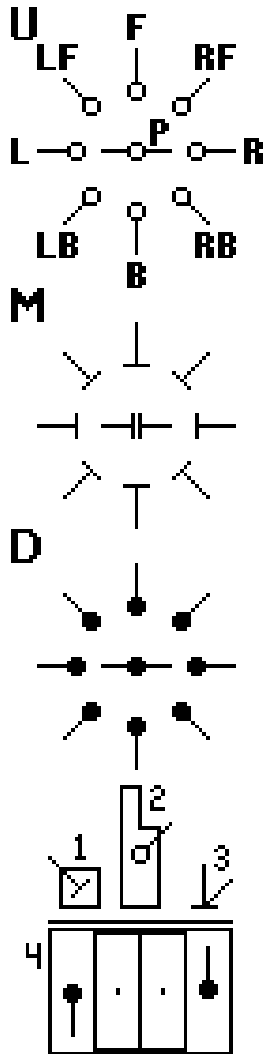


1. 지지대 세로칸 – 전신회전
2. 다리제스처 세로칸 – 다리회전(비틀기)
3. 세 번째 (신체) 세로칸 – 흉부회전(비틀기)
4. 팔 세로칸 – 팔 회전(비틀기)

회전-회전정도

- 신체의 부위별 회전 혹은 트위스트(비틀기) 동작까지 해당 기호를 활용한다.





P = Place

F = Forward (in front of)

B = Backward (behind)

L = Left (of)

R = Right (of)

LF = Left forward (of)

RF = Right forward (of)

LB = Left backward (of)

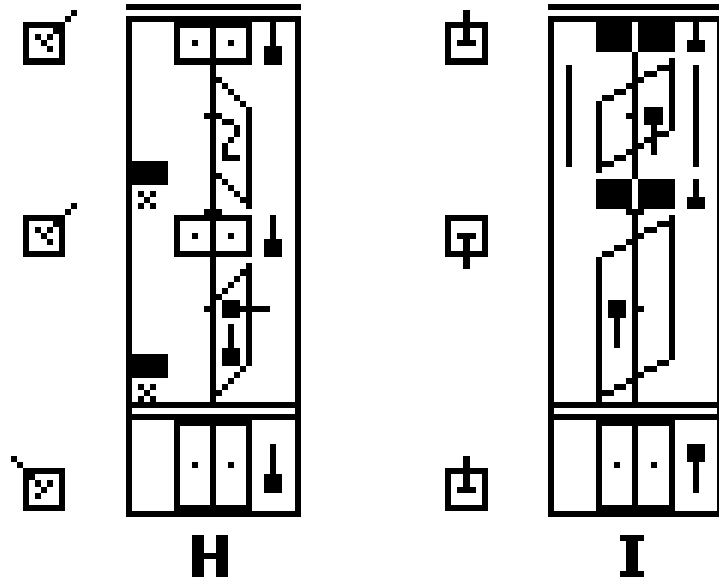
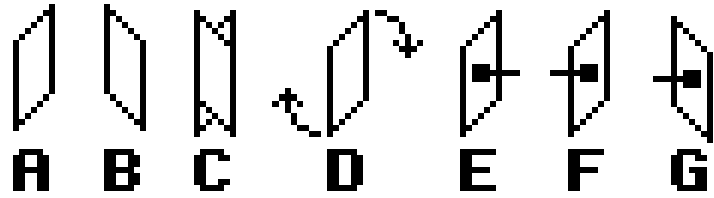
RB = Right backward (of)

The pin symbol is modified for the vertical indication by using different types of heads:

U = Up (above) - a empty circle as head.

M = Middle (of) - a line as head.

D = Down (below) - a black circle as head



A = Turn to the right.

B = Turn to the left.

C = Turn left or right (or untwisted state for gestures).

D = Its easy to remember the direction of the turns if you think of such arrows on the outer corners.

E = The degree of the turn is shown using pins. Here 1/4 turn to the left.

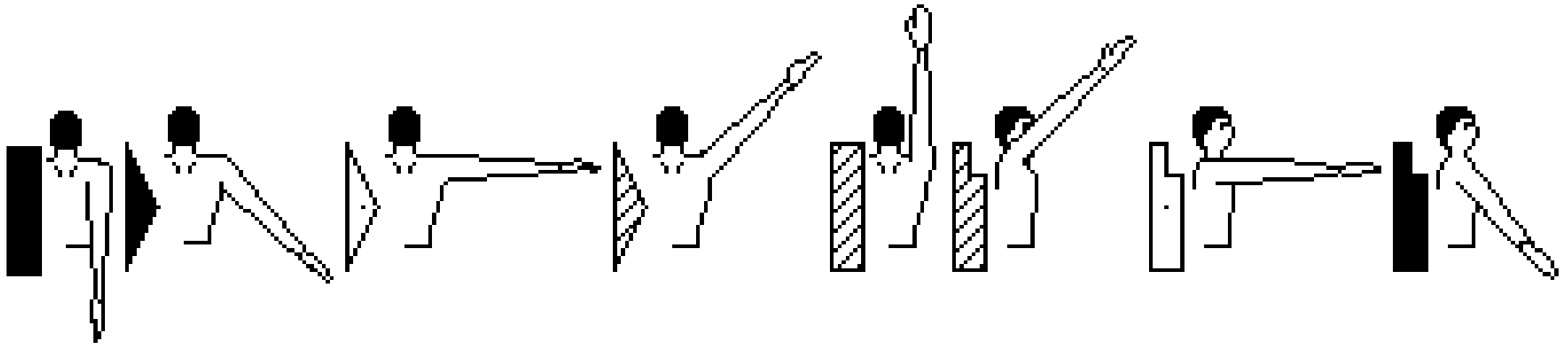
F = A 3/4 turn to the left.

G = A 1/4 turn to the right - the pin is dependent on the direction of the turn.

H = Here a example for a short sequence: starting position - fifth position (indicated by the pin beside the support column) right leg front. The body is directed into the diagonal - "croisé" (indicated by the pin left beside the staff inside the small square). A 1 1/4 turn to the right on the right leg, left leg sur le cou-de-pied, ending in the fifth position - right leg front - "effacé". Next a double turn on the right leg to the left - the rest as before.

I = Fifth position right leg back, half turn to the right on both foot (the sign for the turn is in both support columns). Now the right leg is in front (as result of the turn), Plié, jump performing a half turn in the air (action strokes in the leg gesture columns + turn on both support columns = turning jump), the movement ends in Plié.

팔 제스처

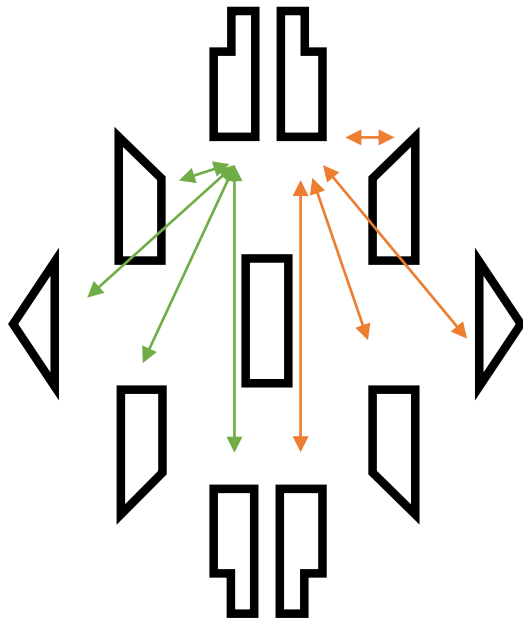


팔의 공간 경로

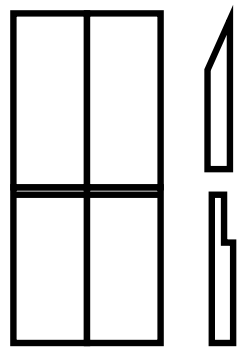
- 공간상의 한 점에서 다른 점으로 움직일 때 팔의 한쪽이 어깨 관절에 달려있기 때문에 곡선을 그리며 움직임
- 대부분의 움직임은 곡선의 움직임이지만 직선의 형태로 움직이고 싶다면 직선 경로 기호를 활용해야 한다.
- 직접 경로
 - 가장 짧은 경로를 의미하는 직선 경로와 다르다. 직접 경로는 자연스러운 경로를 말하며 원호나, 곡선 형태
- 중심 경로
 - 공간상의 한 점으로부터 어깨근처를 거쳐 그 맞은편에 있는 공간점으로 움직이면서 그리게 되는 직접 경로를 뜻한다.

팔의 공간 경로

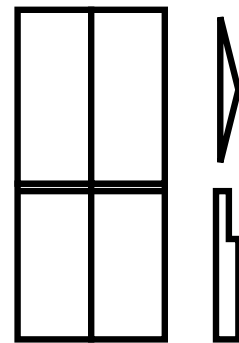
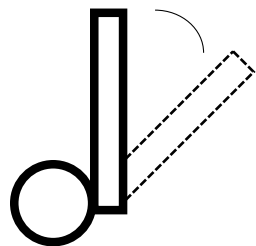
- 두 지점 간의 거리에 대한 판단
 - 신체 주위의 26개 주요 방향들(제자리 제외)로 이동하는 데 있어서 바로 옆에 위치한 공간점들은 서로에 대한 1번거리(first degree distance)에 있다고 표현한다.
 - 반대 방향을 향해 떨어져 있는 두 공간점들은 4번 거리(fourth degree distance)에 있다고 한다.



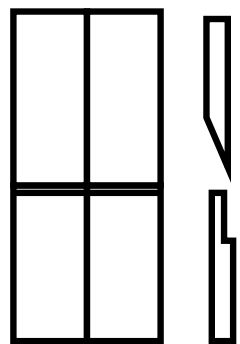
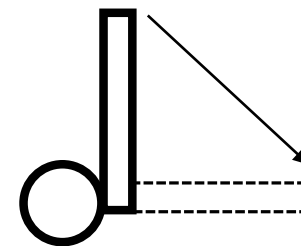
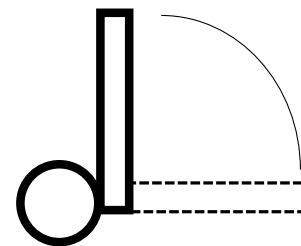
팔의 공간 경로 (직접 경로)



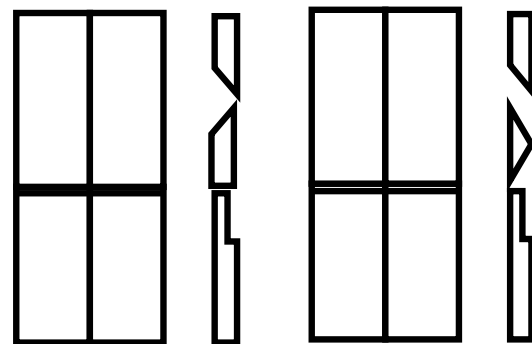
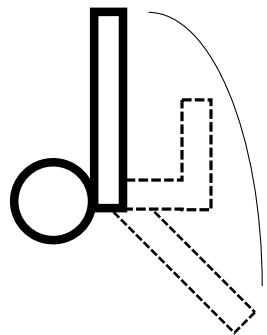
1도



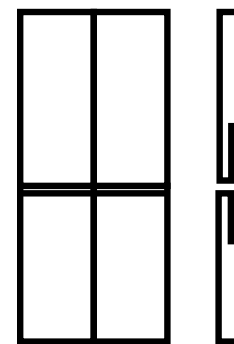
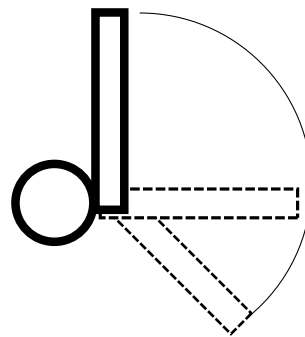
2도



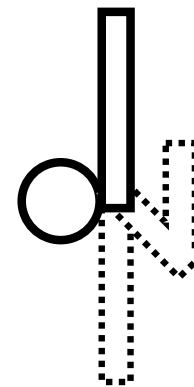
3도



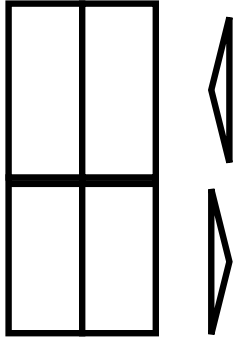
3도



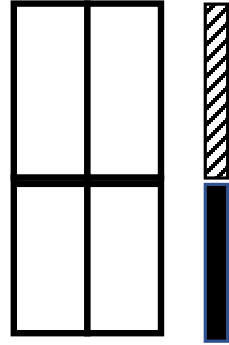
4도



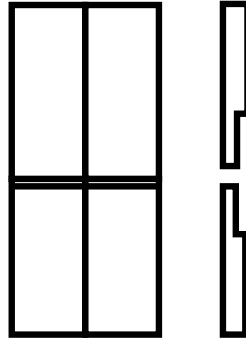
팔의 공간 경로 (중심경로)



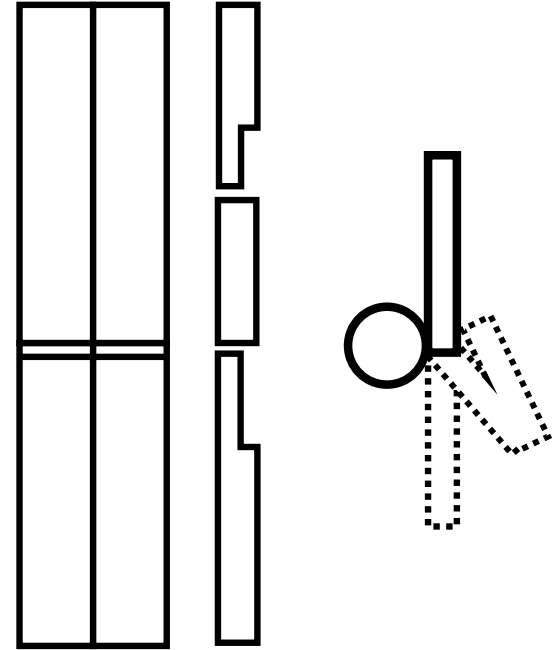
옆에서 옆으로



아래에서 위로

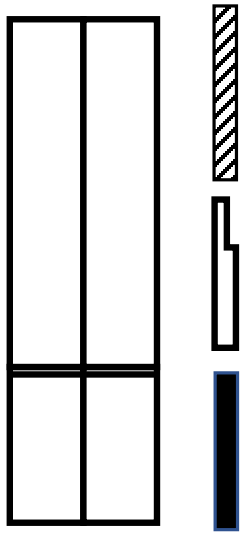


앞에서 뒤로

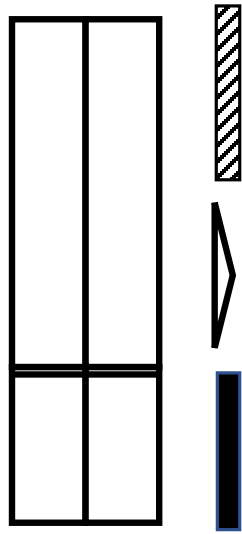


앞에서 뒤로 + 직선경로 추가

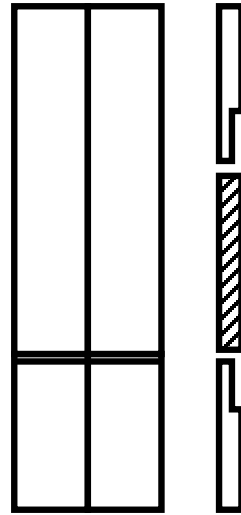
팔의 공간 경로 (원주경로)



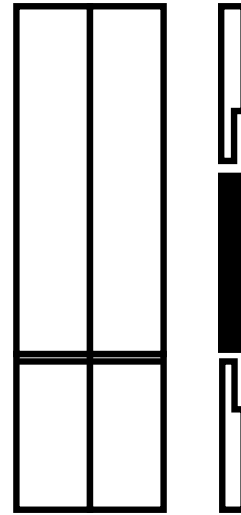
앞쪽 경우



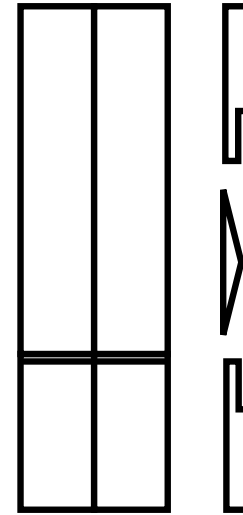
측면 경우



위쪽 경우

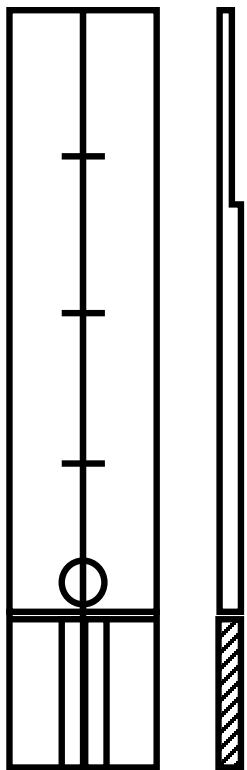


아래쪽 경우

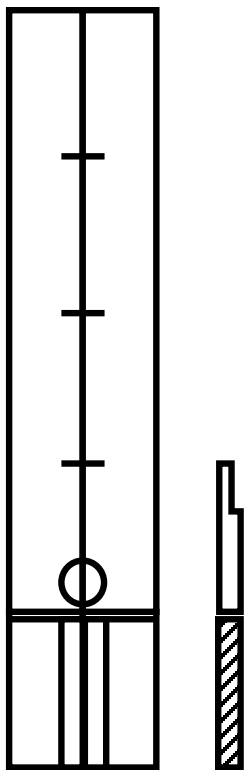


측면 경우

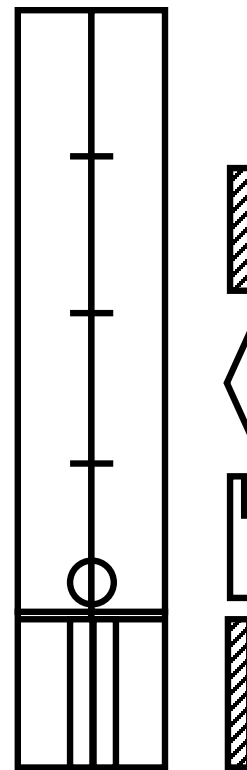
팔의 움직임과 시간



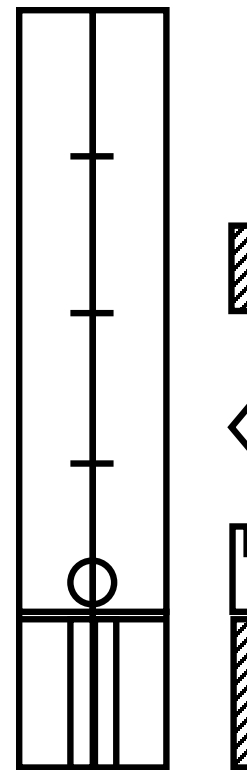
지속시간 표현



르가토



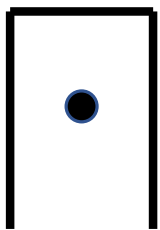
데미-르가토



스타카토

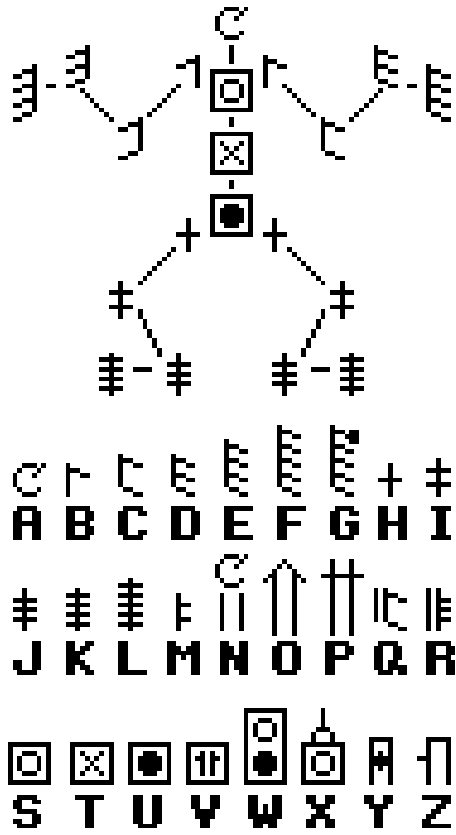
손바닥의 방향 표기(작성중)

- 손바닥 방향을 기록할 필요가 없는 경우
 - 팔을 몸 측면에 자연스럽게 늘어뜨렸을 때 손바닥은 안쪽 즉 몸 쪽을 향한다.



손바닥 기호

신체 부위 (작성중)



Join signs:

A = Head

B = Right shoulder **C** = Right elbow **D** = Wrist of right hand

E = Right hand **F** = Right fingers **G** = Right thumb

H = Hip **I** = Knee **J** = Ankle

K = Foot **L** = Toes **M** Right knee

Limbs:

In adding a double line to a join sign a limb sign is generated.

N = Neck **O** = Arm **P** = Leg

Q = Right upper arm **R** = Right lower leg

Body areas:

In adding a box a specific area of the body could be described.

S = Chest **T** = Waist **U** = Pelvis **V** = Shoulder section **W** = Whole torso

By adding pins a specific surface of body areas could be described.

X = Upper front of chest

Area, surfaces and edges of hands and Feet:

A open box is used.

Y = Palm or sole of foot **Z** = Thumb or big toe edge.