

Misi Gábor

A lábfectik helyzetének értelmezései

1. Bevezetés

1.1. Ebben a tanulmányban néhány egyszerű kinetogram jelentését vizsgáljuk meg a leírt mozgás bizonyos pontosságának követelményével. Megmutatjuk, hogy a kinetográfiai nyelvjárások megléte és az egységes, precíz definíciók hiánya miatt többféle értelmezés lehetséges a lábfectik helyzetére vonatkozóan.

1.2. A kinetogramokból egyértelműen kell tudnunk meghatározni a lábfectik helyét a talajon, mivel a kinetográfiában, mint konzisztens rendszerben, minden jelkombinációnak pontosan meghatározott jelentésűnek kell lennie.

1.3. A lábfectik helyzetét lábnyomrajzokon mutatjuk be egy négyzetrács segítségével.

1.4. A lábnyomokat egy-egy ovális forma képviseli. A sarokrész a bal lábnaál üres, míg a jobb lábnaál feketített, lásd Szentpál 1976a 55.o., IV/1 ábra.

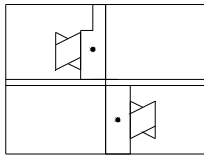
1.5. A rajzokon a lábfectiket 3:1 hosszúság-szélesség aránnyal tüntetjük fel, lásd Szentpál 1976b 4.o.

1.6. A négyzetrácson mérhető a lábfectik helyzetének pontossága. Milliméternyi pontosságot nem mutat egy ilyen ábra, de pontos kíván lenni egy rácskocka, azaz egy lábfectiszélesség erejéig, és ez a pontosság elvárható a mozdulat végrehajtása során is.

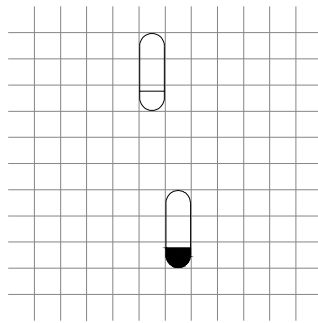
1.7. A kinetogramok értelmezése során meghatározzuk a mozdulat típusát és a támaszték változását, a lábfectik forгатottságát, a mozdulat irányát és annak viszonyítási alappontját, a mozdulat távolságát és annak számítási módját.

1.8. A mozdulat előtt és után támasztékot adó lábfectik közötti távolság különböző módokon számítható, mivel két távolságdefiníció él, lásd 2.5 és 2.6 lejjebb, és csak az egyik definíció használja ugyanazt a viszonyítási alappontot, amit a mozdulat irányának meghatározása.

2. Előre lépés normál távolságra



K1



F1

2.1. A K1 kinetogram szerint kiindulásként a jobb lábon állunk, a mozdulat során átlépünk a bal lábra.

2.2. A jobb és a bal lábfő egyaránt párhuzamos az előre iránnyal.

2.3. A lépés iránya előre. A kinetogramon az előre irányjel nem azt jelenti, hogy a bal láb a másik láb elé kerül. Az egész test előre mozdul, a bal láb saját sínjére lép, lásd Szentpál 1976a 23.o. 1.ábra, Hutchinson 2005 54.o. 63a ábra, Knust 1997 22.o., 136.ábra.

2.4. A távolság nincs térmértékjellel jelölve, ezért normál távolságot kell értenünk.

2.5. A normál távolságot Szentpál Mária a következőképpen határozza meg: „A súlyláb nál a normális távolság egy lábfőhossz a két lábfő egymáshoz legközelebb fekvő pontja között”, lásd Szentpál s.a. 95.o. 109a-b ábra.

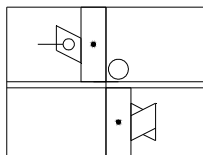
2.6. Ann Hutchinson definíciója szerint a normál távolság két lábfőhossz az egyik lábfő sarkától a másik lábfő sarkáig mérve, lásd Hutchinson 2005, 142.o. 220.ábra, vagy az egyik lábfő közepétől a másik lábfő közepéig mérve, lásd Hutchinson–Haarst 1991 120.o., 36a ábra.

2.7. Szentpál meghatározásának megfelelően a négyzetrácson a 3 egység hosszú lábfők között 3 egységnyi távolságot kell hagynunk, hogy megadjuk a bal lábfő helyzetét. Ezt mutatja az F1 ábra.

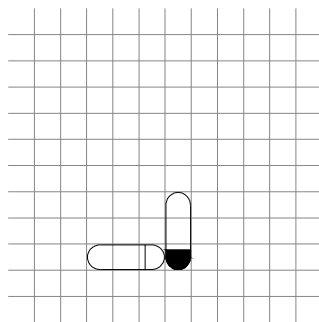
2.8. Hutchinson távolságdefinícióját használva 6 egységet kell mérnünk saroktól sarokig. Evvel ugyanazt a lábnyomrajzot kapjuk, ami az F1 ábrán látható.

2.9. A K1 kinetogramhoz egyértelműen az F1 lábnyomrajz tartozik.

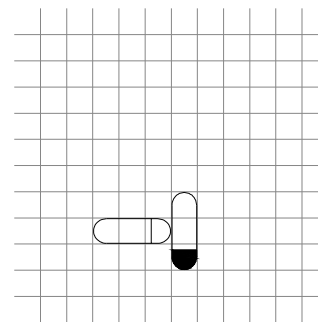
3. Helyben lépés forgatott lábfővel



K2



F2a



F2b

3.1. A K2 kinetogram szerint kiindulásként a jobb lábon állunk, a mozdulat során a bal lábbal pozícióba lépünk.

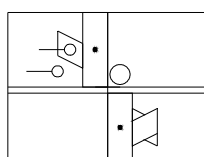
3.2. A jobb lábfő párhuzamos az előre iránnyal, a bal lábfő 90 fokot kifelé forgatott.

3.3. A lépés iránya helyben. A bal láb nem lép rá a jobbra, hanem mellé lép saját sínjén, így I. pozíció jön létre, ahol a bal láb kiforgatott.

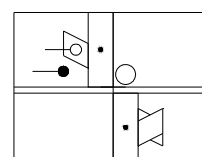
3.4. Szentpál Mária definíciója szerint a kiforgatott I. pozícióban a sarok a sarokhoz ér, lásd Szentpál 1976a 170.o., XI/16b ábra. A lábfők elhelyezkedését az F2a lábnyomrajz mutatja.

3.5. A lábfők egy más elhelyezkedését kapjuk az F2b ábrán látható módon, ha a lábfők középpontjait tekintjük oldalt irányúnak egymáshoz képest, lásd Marion 1979 4. tábla, C11 ábra.

3.6. A kétféle lábfőelhelyezkedést fehér illetve fekete oldalt pozíciójeleket használva tudjuk megkülönböztetni az ICKL döntésének értelmében, lásd ICKL 1979 58.o. A K2a kinetogramhoz az F2a lábnyomrajz, a K2b kinetogramhoz az F2b lábnyomrajz tartozik.



K2a

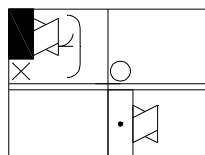


K2b

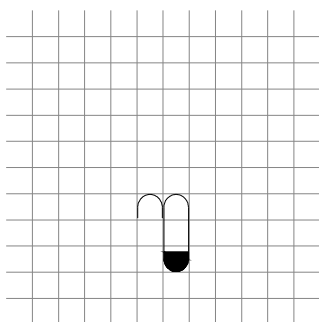
3.7. A magyar táncírás gyakorlata az 1979-es ICKL döntés után is fekete pozíciójeleket alkalmazott az F2a értelmében, lásd Szentpál 1987 2.o.

3.8. Pozíciójel használata nélkül nem egyértelmű, az F2a vagy az F2b lábnyomrajz felel meg K2 jelentésének.

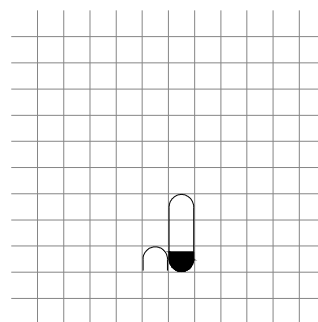
4. Helyben érintés



K3



F3a



F3b

4.1. A K3 szerinti mozdulat egy részleges súlyos pozícióba lépés a bal lábbal.

4.2. Az érintő lábgesztus részleges súlyt kap. Ez vehető 1/4 súlynak (Szentpál 1976a 120.o., VIII/9 ábra) vagy 1/3 súlynak (Knust 1997 48.o., 223b ábra), ez a mennyiség nem befolyásolja a lábfők helyzetének meghatározását.

4.3. Mindkét lábfő párhuzamos az előre iránnyal.

4.4. Az érintés iránya helyben, a bal lábfő lábujjrésze érinti a talajt.

4.5. A Táncjelírás c. könyv megállapítja, a lábfő bármely lábfőrész esetén ott érinti a talajt, ahol talpérintéskor tenné, azaz ahová az adott irányjel szerint lépnénk, lásd Szentpál 1976a 178.o., XI/31c ábra. Ezesetben a bal lábujj a jobb súlyláb lábujja mellett érinti a talajt, ahogy azt az F3a ábra mutatja.

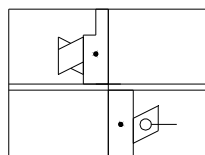
4.6. A Spatial Variations c. könyv más értelmezést ad, miszerint a lábujj a sarok mellett érint, lásd Hutchinson Guest–Kolff 180.o. 47bv-bw ábra. Az F3b ábra ezt a lábnyomrajzot mutatja.

4.7. A Knust-féle Dictionary alapirányban csak talpérintésre ad példát, ezt az esetet nem vizsgálja, lásd Knust 1997.

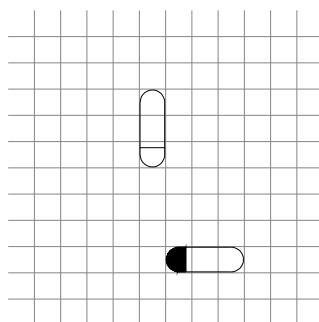
4.8. Ha az érintő gesztust I. pozíciós zárás követi, amit csúsztatás nélkül kell megvalósítani, a hutchinsoni értelmezésben külön jelölés szükséges ehhez az ún. súlyvételt előző érintéshez, lásd Marion 1979 11.o. („preparatory touch”).

4.9. Ha az érintő gesztus nem súlyvételt előző, lásd 4.8 feljebb, nem tudni, melyik K3 értelmezése, F3a vagy F3b, és nincs megkülönböztető jelölés sem rá.

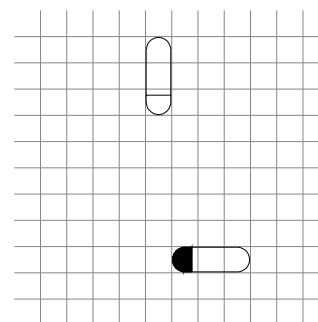
5. Előre lépés normál távolságra forgatott lábfőkkel



K4



F4a



F4b

5.1. A K4 szerinti mozdulat egy lépés a jobb lábról a balra.

5.2. A jobb láb 90 fokot kifelé forgatott, a bal láb párhuzamos.

5.3. A lépés iránya előre, a bal láb sínre lép.

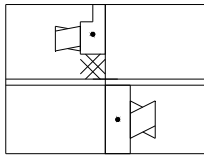
5.4. A távolság Szentpál szerint egy lábfőhossz a két lábfő között. Az F4a lábnyomrajzon a 3 rácskockányi helykihagyás ezt mutatja.

5.5. Amennyiben a Hutchinson-féle két lábfőhossznyi távolságot saroktól sarokig mérjük fel, az F4b lábnyomrajzát kapjuk, lásd még Hutchinson 1990 6.o. 3e-f ábra.

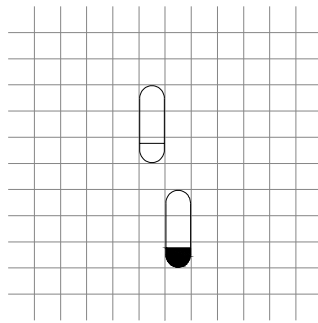
5.6. A K4 kinetogram jelentése többértelmű.

5.7. Nincs megkülönböztető és pontosító jelölés arra vonatkozóan, melyik távolságdefiníció értendő a kettő közül.

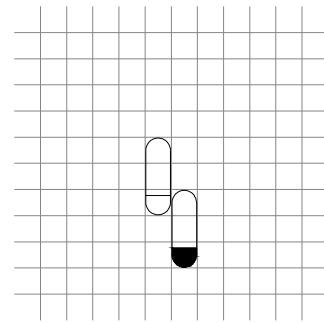
6. Előre lépés igen kis távolságra



K5



F5a



F5b

6.1. A K5 szerinti mozdulat egy lépés a jobb lábról a balra.

6.2. Mindkét lábfő párhuzamos az előre iránnyal.

6.3. A lépés iránya előre, a sínparkonvenció érvényes.

6.4. A lépés távolsága a térmértékjel szerint csökkentett.

6.5. Különböző térmértékskálák léteznek, ezek különbözőségéről itt nem szólunk, lásd Eckerle 1995.

6.6. A kettő között X azt jelenti, a lépés távolsága a normál lépés távolságának $1/3$ -ára csökken, akár Szentpál háromfokú skáláját, lásd Szentpál 1976a 82.o., VI/6 ábra, akár Hutchinson vagy Knust hatfokú skáláját tekintjük, lásd Hutchinson 2005 141.o., 218.ábra, Knust 1997 254.o., 652. ábra.

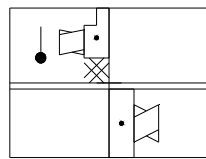
6.7. A K5 kinetogram különböző értelmezéseit nem a szűkítés mértékének, hanem a szűkítési „nullpont” értelmezésének eltérése okozza. A szűkítési skála nullpontja a lábfő azon helyzetét jelenti, ahol a szűkítettség a maximumát, a távolság a minimumát éri el, azaz a két lábfő távolsága zéró.

6.8. Szentpál definíciója szerint a távolság abban az esetben zéró, tehát maximálisan szűkített, amikor a két lábfő egymást érinti, lásd 2.5 feljebb. A K5 kinetogramhoz ebben az értelmezésben az F5a lábnyomrajz tartozik, ahol a 3 rácskockányi távolság harmadára, $3/3=1$ egységnyire csökkentett.

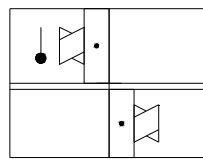
6.9. Hutchinson és Knust értelmezésében a maximálisan szűkített helyzetben a két sarok érintkezik, lásd 2.6 feljebb. A szűkítés hatodik foka zéró lépéshosszat, azaz helyben lépést jelent, lásd Knust 1997 254.o. 652.ábra, és Hutchinson 2005 141.o., 218.ábra. A K5 kinetogram esetén a saroktól sarokig mért 6 rácskockányi távolság harmadára, $6/3=2$ egységnyire csökkentett, amit az F5b lábnyomrajz mutat.

6.10. A K5 kinetogram jelentése többértelmű.

6.11. A Szentpál definíciót használva a K5c kinetogramon jelölt távolság 1 rácskocka helykihagyással értelmezendő. Ez a távolság nagyobb a K5d kinetogramon jelölnél, ahol az V. pozíciós lépés során két lábő összeér.



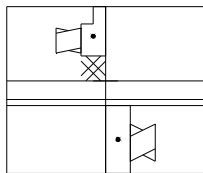
K5c



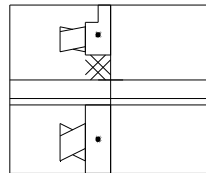
K5d

6.12. A Hutchinson/Knust távolság a K5c szerint saroktól sarokig 2 rácskockányi. Ez kisebb, mint a K5d-n jelölt távolság, lásd még Hutchinson–Haarst 1991 123.o., 36g ábra. K5c ilyen értelemben meg sem valósítható mozgást ír le, mert a bal lábő a jobbra lépne rá.

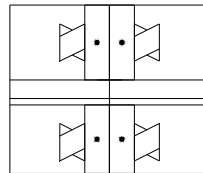
7. Előre ugrás igen kis távolságra



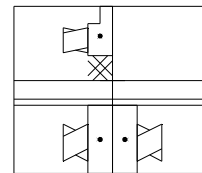
K6a



K6b



K6c



K6d

7.1. Valamennyi fenti kinetogram ugrást jelöl, K6a egyik lábról a másikra, K6b egyikről ugyanarra, K6c két lábról két lábra, K6d pedig kettőről egy lábra. Az ugrástípusokat lásd Szentpál 1976a 19.o.

7.2. A lábfők párhuzamos forgatottságúak.

7.3. Valamennyi ugrás iránya előre.

7.4. Az ugrás távolsága csökkentett a térmértékjel szerint.

7.5. A K5 lépés távolságából származtatható K6a távolsága, K6a-ból K6b-é, K6b-ből K6c-é, K6c távolságából K6d távolsága, így a lépésnél tekintett távolságdefiníciók közül valamelyik használható az egyes ugrásoknál.

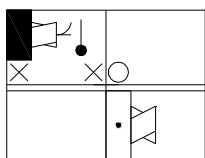
7.6. Hutchinson távolságdefinícióját használva a K5 lépés távolsága 2 rácskockányi a saroktól sarokig, lásd 2.6 feljebb. A K6a, K6b, K6c, K6d ugrásoknál is értelmezhető 2 egységnyi elmozdulás, függetlenül attól, hány lábról hány lábra történik az ugrás.

7.7 Szentpál távolságdefiníciója az ugrásra hasonló, mint a lépésre vonatkozó. „A táv.-ot lépésnél az egyik lfőtől a másikig, ugrásnál (egyetlen típus kivételével) ... lfőtől lfőig mérjük”, Szentpál 1976a 82.o. „... a táv.-ot nem az alapszabály szerint számítjuk; ezek a nyílt poz.-ból egy lábra érkező tovah. ugrások”, Szentpál 1976a 86.o. Nem világos, miért nem említi kivételként a két lábról két lábra ugrást is, noha Szentpál magyarázó ábráján éppen két lábról két lábra ugrást mutat be, lásd Szentpál 1976a 86.o VI/8a-9a ábra. Utóbbi ábrán a lábnyomrajz nem arányos, lábfőhossznyinál több helykihagyás látható rajta, így sajnos nem visz közelebb a definíció kivételes esetének megértéséhez.

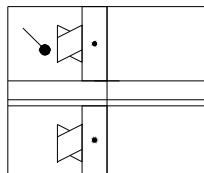
7.8. Szentpál távolságdefiníciója tisztán alkalmazható a K6a, K6b, K6c, K6d ugrásokra, hiszen egyik sem nyitott pozícióból indul. A lábfők között 1 rácskockányi helyet hagyva, az adott párhuzamos forgatottság mellett a súlypont 4 egységnyit mozdul előre irányba, mint ahogy K5 lépésnél mutatta az F5a lábnyomrajz.

7.9. Lábfőhossznál kisebb, például 2 rácskockányi haladást jelentő előre ugrás leírása nehézkes a szentpáli megközelítésben. Ennyire kis távolságú mozdulatok lejegyzése esetén az alábbi jelöléseket használja Szentpál Mária:

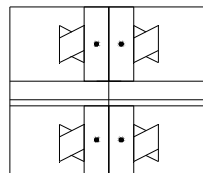
- térmértékjelet alapiránynál, mikor egy érintő gesztus a lábfők érintkezésén túl közelít a súlylábhoz, lásd K7a, v.ö. Szentpál 1976a 179.o. XI/39 ábra.
- fekete pozíciójelet, amint féllábfőhossznyi eltolást jelent párhuzamos lábfő esetén, lásd K7b, v.ö. Szentpál 1976a 155.o., X/18. példa.
- T pozíciójelet, ami nem ad precíz távolságmeghatározást, lásd K7c, v.ö. Szentpál 1976a 153.o., X/11a példa.
- térmértékjelet, a hatfokú skála ötödik fokozatát, mégis a Hutchinson/Knust skála nullpontját tekintve, lásd K7d, v.ö. Szentpál 1976a 153.o., X/11b példa.



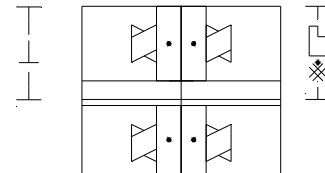
K7a



K7b

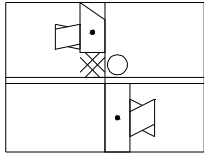


K7c

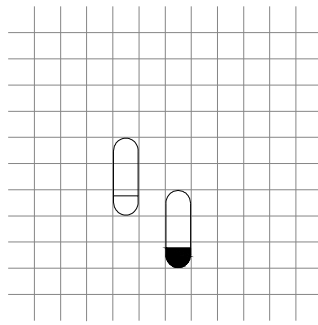


K7d

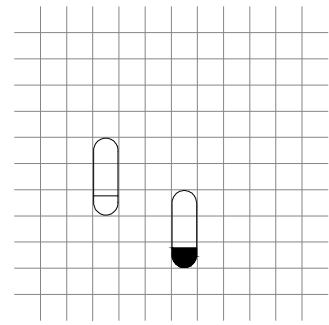
8. Rézsút lépés igen kis távolságra



K8



F8a



F8b

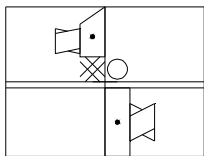
8.1. A K8 kinetogram szerint a jobb lábon állunk, majd a bal lábbal pozícióba lépünk.

8.2. A lábfők párhuzamosak az előre iránnyal.

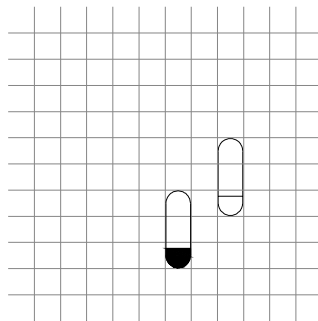
8.3. A lépés iránya rézsút előre, ami után a szentpáli VI. pozíció valósul meg.

8.4. Az irányt közelebről vizsgálva, a Táncjelírás könyv alapján a lábfők középpontjain átmenő egyenes 45 fokos szöget zár be az előre iránnyal VI. pozícióban, lásd Szentpál 1976a 33.o., I/7-8 ábra.

8.5. Keresztezett VI. pozícióban a lábfők középpontjain átmenő egyenes 45 fokos szöget zár be az előre iránnyal, lásd Szentpál 1976a 33.o., I/7-8 ábra, és Hutchinson–Haarst 1991 120.o., 36b ábra.



K8c



F8c

8.6. Habár Szentpál Mária csak az előre-hátra irányoknál veti fel a sánpár használatát, rézsút irányoknál nem, lásd Szentpál 1965 6.o., mégis úgy tűnik, találkozunk a problémával a (nem keresztezett) VI. pozíciónál, lásd 8.7 lejjebb.

8.7. A Kneeling, Sitting, Lying c. könyv lábnyomrajzai mást mutatnak, mint a Táncjelírás c. könyvéi. Míg a keresztezett rézsút iránynál a régi súlylábtól, a rézsút iránynál egy sánpárszerű szimmetria szerint az alapirányba képzelt lépő lábtól kell viszonyítani a 45 fokos irányt, lásd Hutchinson–Haarst 1991 120.o., 36b ábra. (Nem tudni, a lábfő sarkától vagy mely részétől, ha a lépő láb forgatott.) Mindenesetre a lábfőközépeket összekötő vonal nem 45 fokos szöget zár be az előre iránnyal, lásd még Hutchinson–Haarst 1991 126.o., 36x ábra.

8.8. Szentpál megközelítése szerint a lábfők távolsága minden pozícióban egyformán számítandó, lásd Szentpál s.a. 95.o., tehát a VI. és a keresztezett VI. pozícióban ugyanaz. K8 és K8c esetében ez a távolság a lábfők legközelebbi pontja között $3/3=1$ egység a négyzetrácson.

8.9. A másik megközelítésben a távolság nem pontosan meghatározott. A Kneeling, Sitting, Lying c. könyv megmutatja, hogy a kereszt VI. pozíció távolságánál nagyobb távolságú a VI. pozíció, lásd Hutchinson–Haarst 1991 120.o., 36b ábra. Nincs a többi irányhoz olyan pontos rajz, mint az előre irányhoz, lásd 2.6 feljebb. A Labanotation c. könyv oldalain Hutchinson azt írja, a nyitott lépések hosszabbak mint a keresztlépések, az előre lépések általában hosszabbak, mint az oldalt, sőt, mint a hátralépések, lásd Hutchinson 2005 139.o.

8.10. A vizsgált irányt és távolságot figyelembe véve, lásd 8.5 és 8.8 feljebb, a K8c kinetogramhoz az F8c lábnyomrajz tartozik mind a szentpáli, mind hutchinsoni értelemben.

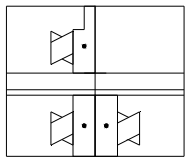
8.11. A vizsgált irányt és távolságot figyelembe véve, lásd 8.4 és 8.8 feljebb, a K8 kinetogramhoz az F8a lábnyomrajz tartozik szentpáli értelemben.

8.12. A vizsgált irányt és távolságot figyelembe véve, lásd 8.7 és 8.9 feljebb, a K8 kinetogramhoz megközelítőleg az F8b lábnyomrajz tartozik hutchinsoni értelemben.

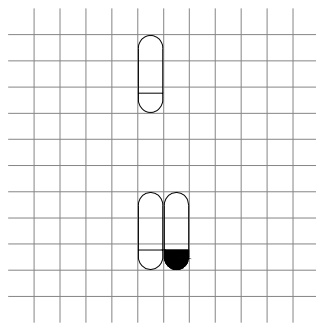
8.13. A K8 kinetogram jelentése többértelmű.

8.14. A kétféle értelmezés megkülönböztetésére nincs jelölés.

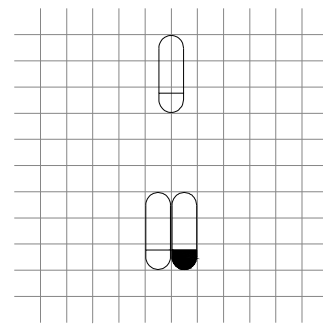
9. Előre ugrás pozícióból



K9



F9a



F9b

9.1. A K9 szerinti mozdulat egy ugrás két lábról a bal lábra.

9.2. Mindkét lábfő párhuzamos az előre iránnyal.

9.3. Az ugrás iránya előre. Mivel mindkét lábon van súly, az irányszámítás alappontja a pozíció közepe, lásd Szentpál 1976a 72.o., V/16 ábra., Hutchinson 2005 70.o., Knust 1997 41.o.,

9.4. Szentpál rajza szerint az ugrásból a sínparkonvenció szerint kell érkeznie a lábfőnek, a pozíció közepén áthaladó középvonal mellé, lásd Szentpál 1976a 72.o., V/16a példa.

9.5. Hutchinson rajzán az ugrás végén a lábfő közepe a középvonalra érkezik, lásd Hutchinson 2005 73.o. 97c ábra. Knust ábráján ugyanez a lábfők helyzete, lásd ICKL 1973 15.o. 29b ábra.

9.6. Az ugrás távolsága normál, a fenti K1-F1 ábrák szerinti.

9.7. A K9 kinetogramhoz az F9a lábnyomrajz tartozik a szentpáli értelmezésben.

9.8. A K9 kinetogramhoz az F9b lábnyomrajz tartozik a hutchinsoni és a knusti értelmezés szerint.

9.9. A K9 kinetogram jelentése többértelmű.

Hivatkozott irodalom

Eckerle, Christine (1995): The assessment of Distance in Supports in Kinetography Laban/Labanotation. European Seminar for Kinetography. Paper No. 13.

Hutchinson, Ann (1990): Measurement of Distance.
The Labanotator No.60, pp. 5-6.

Hutchinson Guest, Ann (2005): Labanotation. The System of Analyzing and Recording Movement. Fourth edition. Routledge, London, 2005.

Hutchinson Guest, Ann – van Haarst, Rob (1991): Kneeling, Sitting, Lying.
Advanced Labanotation. Volume 1, Part 3. Harwood Academic Publishers, London, 1991.

Hutchinson Guest, Ann – Kolff, Joukje (2003): Spatial Variations.
Advanced Labanotation. Issue 9. Dance Books, London, 2003.

ICKL (1973): Example Sheet for ICKL 1973 Conference Report.
In: Report of Conference of ICKL, Nonington, 1973. pp. 14-16.

ICKL (1979): Technical Report – ICKL 1979.
In: Proceedings of the Eleventh Biennial Conference of ICKL, Chantilly, 1979. pp. 58-61.

Knust, Albrecht (1997): A Dictionary of Kinetography Laban. Volume 1-2.
Second edition. Instytut Choreologii, Poznan, 1997.

Marion, Sheila (1979): Closed Positions of the Feet.
Pins. Paper 2. Paper for ICKL 1979. Manuscript.

Szentpál, Mária (1965): Position Pins Near Direction Symbols (The Centre Line Problem).
The Labanotator No.23, pp. 1-9.

Szentpál, Mária (1976a): Táncjelírás. Laban-kinetográfia. I. kötet.
Népművelési Propaganda Iroda, Budapest, 1976.

Szentpál, Mária (1976b): Black Pins for Foot Positions – Afterthoughts from Maria.
The Kinetographer No.11, p. 4.

Szentpál, Mária (1987): Specific Conventions, Symbols, Abbreviations in Hungarian Kinetograms.
Manuscript. Distributed at the Conference of ICKL, Namur, 1987.

Szentpál, Mária (s.a.): A mozgáselemzés alapfogalmai. (The basic concepts of movement analysis.)
Népművelési Propaganda Iroda, Budapest, s.a.

Melléklet. Fontosabb hivatkozott ábrák

