



저작자표시-비영리 2.0 대한민국

이용자는 아래의 조건을 따르는 경우에 한하여 자유롭게

- 이 저작물을 복제, 배포, 전송, 전시, 공연 및 방송할 수 있습니다.
- 이차적 저작물을 작성할 수 있습니다.

다음과 같은 조건을 따라야 합니다:



저작자표시. 귀하는 원저작자를 표시하여야 합니다.



비영리. 귀하는 이 저작물을 영리 목적으로 이용할 수 없습니다.

- 귀하는, 이 저작물의 재이용이나 배포의 경우, 이 저작물에 적용된 이용허락조건을 명확하게 나타내어야 합니다.
- 저작권자로부터 별도의 허가를 받으면 이러한 조건들은 적용되지 않습니다.

저작권법에 따른 이용자의 권리는 위의 내용에 의하여 영향을 받지 않습니다.

이것은 [이용허락규약\(Legal Code\)](#)을 이해하기 쉽게 요약한 것입니다.

[Disclaimer](#) 

김 미 숙 교수지도

석사학위 청구논문

LMA에 의한 라틴댄스의 움직임 분석

- 파소도블레를 중심으로 -

2010

성신여자대학교 대학원

체육학과

김 문 경

LMA에 의한 라틴댄스의 움직임 분석

- 파소도블레를 중심으로 -

김 미 숙 교수지도

이 논문을 석사학위논문으로 제출함

2009년 11월

성신여자대학교 대학원

체육학과

김 문 경

인 준 서

김문경의 석사학위 논문으로 인준함.

심사위원 _____ ①

심사위원 _____ ①

심사위원 _____ ①

성신여자대학교 대학원

논문 개요

투우를 춤으로 형상화 한 파소도블레는 다른 라틴 댄스와 달리 동작을 표현하는데 있어 뚜렷한 액션이 없다. 따라서 본 연구는 파소도블레의 움직임이 나타내는 특징을 탐색하기 위하여 라반의 움직임 분석 이론인 LMA를 통해 파소도블레의 움직임이 어떠한 표현 특성을 사용하여 움직임으로 표현되는지를 관찰하여 분석하였다.

이와 같은 연구의 목적을 달성하기 위하여 라반의 움직임 질적 분석 이론인 LMA 체계를 이용하여 파소도블레의 동작들 가운데 국제적인 기본스텝 중 SUR PLACE, ATTECK, SIXTEEN, PROMENADE TO COUNTER PROMENADE, GRAND CIRCLE, SPANISH LINE, SEPARATION 등 7가지로 제한하여 이 동작의 움직임을 대상으로 신체, 에포트, 웨임 그리고 공간 등 네 가지 카테고리 분석하였다. 또한 위의 동작들의 분석을 통하여 도출된 결과는 LMA 분야의 자격증을 소지한 전문가로부터 검증을 거쳤다. 그 결과 동작들에게서 나타난 파소도블레의 움직임 분석은 다음과 같다.

첫째, 파소도블레는 한 동작이 하나의 구문으로 이루어져 있는 특징을 가지고 있다. 각 동작들의 신체 사용은 클로즈 홀드로 연결된 두 무용수의 신체가 하나의 단위로 유지하는 역동적인 연결로 이루어진다. 또한 밀고 당기는 투우의 표현을 위해 중심이동과 이동경로를 주로 사용한다.

둘째, 파소도블레의 에포트 사용은 움직임 전체에 절제적인 흐름 에포트의 사용이 주를 이루며, 남자 무용수의 전반적인 움직임에서는 상대에게 초점이 맞춰진 직접적인 공간 에포트를 사용한다. 이 같은 흐름과 공간의 결합은 희미한 상태의 조합으로 나타나고, 흐름과 시간 에포트가 결합한 유동적 상태의 조합을 사용한다. 그리고 흐름+무게+시간 에포트가 결합한 환상충동의 조합을 사용한다.

셋째, 두 무용수가 나타내는 웨입은 특정한 부위보다는 주로 몸 전체로 표현하는 특징을 가지고 있으며, 방향지향적 웨입과 부피감을 갖는 웨이핑을 번갈아 가며 사용한다. 특히 절제적인 흐름을 사용하는 동작들은 주로 웨이핑의 움직임 사용한다.

넷째, 공간의 사용은 파소도블레는 LOD를 따라 이동하는 움직임이 주를 이루기 때문에 일반 공간을 사용한다. 두 무용수가 연결된 몸의 형태를 유지하기 위해 여러 가지 공간상의 긴장(중심적 공간적 긴장, 먼 거리 공간적 긴장)을 사용한다. 그리고 포지션의 변화를 위한 홀드 된 팔의 경로는 횡단적 경로와 중심적 경로를 사용하면서 주로 원거리 경로를 사용한다.

위에서 살펴본 바와 같이, 파소도블레의 움직임은 역동적으로 연결된 신체 사용과 자신에게 집중된 움직임보다는 상대방과의 관계로 만들어진 공간 사용으로 LOD에 따른 진행방향이 잘 보여 짐을 알 수 있었다. 또한 부피감을 갖는 신체의 웨이핑은 강하게 보이려는 형태의 움직임으로 표현되었고, 절제적이고 통제적인 내면의 요인들은 상대를 제압하려는 움직임으로 형상화 되었음을 알 수 있다.

따라서 향후 댄스스포츠가 LMA에 의한 분석에 의해 더욱 체계적인 연구가 활발히 이루어져 댄스스포츠를 하는 모든 이들에게 연기력 향상과 댄스 교육현장에서 활용을 기대하는 바이다.

목 차

논문개요

I. 서론	1
1. 연구 필요성 및 목적	1
2. 연구 방법	4
3. 연구 제한점	4
4. 용어 정리	4
II. 이론적 배경	6
1. 라틴댄스의 개념	6
2. 파소도블레의 기원과 춤의 특징	7
3. LMA의 의미	11
III. 파소도블레의 움직임의 원리	27
1. 파소도블레의 주요 포지션	27
2. 파소도블레의 움직임 기법	29
IV. LMA에 의한 파소도블레의 움직임 분석	40
1. 움직임의 특성과 LMA 적용	40
2. LMA 적용에 따른 움직임 분석 결과	67
V. 결 론	69

참고문헌

Abstract

표 목 차

<표. 1> 기본적 신체 움직임(Basic Body Actions)	15
<표. 2> 에포트의 네 가지 구성요인(강성범, 2007)	16
<표. 3> 기본 에포트의 8가지 기호	18
<표. 4> 에포트 상태(강성범, 2007)	20
<표. 5> 에포트 충돌(강성범, 2007)	21
<표. 6> 서 플레이스 동작 기법	29
<표. 7> 어택 동작 기법	30
<표. 8> 식스틴 동작 기법 (남자)	31
<표. 9> 식스틴 동작 기법 (여자)	32
<표. 10> 프롬나드 투 카운터 프롬나드 동작 기법	34
<표. 11> 그랜드 서클 동작 기법	36
<표. 12> 스페니쉬 라인 동작 기법(남자)	37
<표. 13> 스페니쉬라인 동작기법(여자)	38
<표. 14> 세퍼레이션 동작 기법	39
<표. 15> 파소도블레 움직임 분석 결과표	67
<표. 16> 파소도블레 움직임 분석 결과표	68

그림 목 차

[그림. 1] 라반의 동작 요인의 삼각모형(강성범, 2007)	13
[그림. 2] 에포트 그래프(Dell, 1977)	19
[그림. 3] 웨입 그래프(Dell, 1977)	22
[그림. 4] 웨입 흐름 그래프(Dell, 1977)	23
[그림. 5] 궁형의 방향지향적 움직임	24
[그림. 6] 직선의 방향지향적 움직임	24
[그림. 7] 웨이핑 그래프(Dell, 1977)	24
[그림. 8] 27개의 공간기호(강성범, 2007)	26
[그림. 9] 서 플레이어의 에포트 구문	41
[그림. 10] 서 플레이어의 웨입 구문	42
[그림. 11] 어택의 에포트 구문	44
[그림. 12] 어택의 웨입 구문	44
[그림. 13] 식스틴 남자의 상·하체 에포트 구문	47
[그림. 14] 식스틴 여자의 에포트 구문	48
[그림. 15] 식스틴의 남·여 웨입 구문	49
[그림. 16] 프롬나드 투 카운터 프롬나드의 에포트 구문	52
[그림. 17] 프롬나드 투 카운터 프롬나드의 웨입 구문	53
[그림. 18] 그랜드 서클의 남자 무용수의 에포트 구문	55
[그림. 19] 그랜드 서클의 여자 무용수의 에포트 구문	56
[그림. 20] 그랜드 서클의 남자 웨입 구문	57
[그림. 21] 그랜드 서클의 여자 웨입 구문	57
[그림. 22] 스페니쉬 라인의 에포트 구문	60
[그림. 23] 스페니쉬 라인의 웨입 구문	60
[그림. 24] 세퍼레이션 남자 에포트 구문	62
[그림. 25] 세퍼레이션의 여자 에포트 구문	63
[그림. 26] 세퍼레이션의 남자 웨입 구문	64
[그림. 27] 세퍼레이션의 여자 웨입 구문	65

I. 서론

1. 연구 필요성 및 목적

인간은 생명체로 인식되는 순간부터 움직임을 갖는다. 또한 움직인다는 것은 살아 있다는 것을 증명하고, 움직임을 통해 자신의 존재를 인식하며 그 안에서 표현하고자 하는 의미를 반영하려 한다. 이는 살아 있는 생명체에게 당연한 현상이라 여겨진다. 움직임이란 움직임을 하는 인간으로부터 분리할 수 없기에 궁극적으로 우리는 움직임이라는 현상 안으로 들어가 그 의미를 파악해야 하며, 그럼으로써 움직임의 복잡한 성질들을 더 잘 이해하게 될 것이다. 이러한 신체의 움직임을 통해 내포되어 있는 의미를 분석하고자 하는 노력은 끊임없이 진행되어져 왔다.

움직임을 분석하고 기록하여 이론을 성립, 체계화한 루돌프 폰 라반(Rudolf Von Laban 1879 ~ 1958)은 LMA(Laban Movement Analysis)의 심리적-신체적 행동의 움직임에 관해 연구함으로써 이를 심리학, 사회학, 인류학의 분야로까지 적용시켰으며, 치료적, 상호작용패턴 분석, 움직임 묘사, 해석, 처방을 위한 체계적인 언어를 제공하고자 하였다(강성범, 2001; 우혜영, 박현애, 2008). 이러한 LMA는 움직임을 기록하는 라바노테이션에서 기호화한 것에 멈추지 않고 움직임이 나타내는 부분을 관찰, 분석하여 자신을 표현할 수 있는 수단으로 광범위하게 발전되어 왔다. LMA는 신체적 측면, 질적인 측면, 형태적 측면, 공간적 측면으로 분석한다. 이와 같은 LMA의 특징은 움직임의 외형적인 형태를 나타냄과 동시에 움직이는 이의 내면의 생각, 감정을 포함한 모든 질적인 부분까지 관찰, 묘사, 분석한다는 것이다.

이처럼 모든 움직임 분석에 활용되고 있는 라반 움직임 분석이 댄스스포츠의 움직임에는 전혀 활용되지 않고 있다. 댄스스포츠가 우리나라에 들어

은 시기는 대략적으로 1890년대로 추정되며, 이후로 댄스스포츠는 급격히 발전하여 문화 관광부(2001) 통계자료에 의하면 전국적으로 1,655개의 댄스스포츠 학원이 있으며 댄스스포츠에 참여하는 인원이 137,250에 이른다. 또한 한국 댄스스포츠 산업체 협회회의 비공식적 집계에 의하면 2006년 9월 30일 전국의 학원은 3,000여개, 지도자는 1만 여명, 댄스스포츠 인구는 1백만 명으로 추정(장현진, 2006)하며, 누구나 즐길 수 있는 사회체육, 생활체육 활동으로 발전하고 있다. 또한 참여 인원이 증가하면서 댄스스포츠 단체들은 선수권 대회를 개최하기 시작하였다. 동호인들의 참여의 장인 생활체육 대회를 비롯해서 엘리트 선수를 발굴하는 세계 선수권 대회가 각 단체에서 치러지고 있으며, 선수층 역시 점점 늘어나게 되었다. 또한 교육적인 면의 댄스스포츠로는 대학의 교양수업과 전공과목으로 활성화 되고 있으며, 초·중·고등학교에서도 정규 수업 및 방과 후 활동으로 이루어지고 있어 학교체육으로서 자리를 잡아가고 있다. 이와 같이 댄스스포츠는 전문 선수들뿐 만 아니라 일반대중들까지도 친숙한 스포츠로서 접근되고 있다. 이러한 댄스스포츠는 신체를 통해 움직임을 하는 한 분야로 서로 홀드한 자세로 균형을 적절히 조절하여 움직임을 표현하며 춤을 추는 커플댄스의 특징을 가지고 있으며, 파트너가 함께 하는 시·공간성을 지닌다.

케플러(Kaeppler 1967)는 ‘기록자 자신이 춤을 출 줄 안다는 것은 신체의 각 부분이 어떻게, 또 어떤 순서로 움직이는지 정확히 기록하는데 도움이 될 뿐 아니라 거의 필수적이다’라고 주장했다(김매자, 1994). 이렇게 움직임을 수행하는 신체는 춤에 있어서 가장 중요한 요소이기도 하지만 동시에 한 계로 작용하고 있다. 춤은 신체를 매개체로 해서 인간의 감정과 아름다움을 표현하는 움직임으로 시간과 공간속에서 창조되는 예술로 이어지고 있다. 이러한 움직임의 가장 중요한 요소인 신체는 사과의 시작에서 비롯되어 어떤 형태로 어떻게 움직이고 또 어디로 움직일 것인지의 올바른 기록과 분석하는 방법이 필요하다.

우리나라는 댄스스포츠의 시작이 늦은 관계로 연구되어지는 연한이 짧아 주로 학습자들에 대한 측정도구를 사용한 양적 연구가 대부분으로 한쪽으로 치우친 연구는 균형 있는 연구의 발전을 저해할 수 있으므로(조혜미, 2007) 질적인 면을 높일 수 있는 질적 연구가 활발히 연구되어야 할 것이다.

댄스스포츠 중 라틴댄스(Latin Dance)인 룸바(Rumba), 차차차(Cha Cha Cha)는 힙 무브먼트(Hip Movement)를 사용하고, 삼바(Samba)는 무릎과 발목을 이용한 바운스 액션(Bounce Action)을 사용하며, 그리고 자이브(Jive)는 록 앤 롤(Rock & Roll)의 롱 액션(Lop Action)의 특징을 갖고 있다. 반면 파소도블레(Paso Double)는 예술성을 가장 많이 지니고 있는 춤으로 인식하고 있으면서도 스페인(Spain)의 투우(Bullfight)에 기원을 두고 있다는 것 외에는 춤의 액션(Action)을 표현하는 부분이 뚜렷하게 드러나지 않는 특징이 있다. 그렇다면 파소도블레의 동작들이 지니고 있는 의미와 특성을 연구할 필요가 있다고 사료된다. 이러한 동작들의 의미와 특성은 라반의 움직임 질적 분석 이론인 LMA 체계를 적용시킴으로써 좀 더 나은 움직임의 질적인 요소를 찾을 수 있을 것이다.

이러한 동작의 질적인 요소는 춤을 추는 댄스스포츠 인들에게 투우를 바탕으로 하는 파소도블레를 연기하는데 좀 더 나은 움직임의 특성을 이해하고 표현할 수 있는 필요한 부분으로 작용할 것이다. 또한 파소도블레의 남·여 각각의 특성들을 밝혀내는 연구는 파소도블레를 지도하는 지도자는 물론 춤을 추는 모든 이들에게 도움을 줄 수 있을 것이라 사료된다.

따라서 본 연구는 라틴 댄스 중 파소도블레의 움직임을 분석하여 경기 선수를 비롯, 일반인들에게 파소도블레의 올바른 동작표현과 연기력을 향상시키는 데 도움을 주고, 지도자들에게는 지도 및 훈련에 도움을 줄 수 있는 기초 자료를 제공하고자 한다.

2. 연구 방법

본 연구는 LMA에 의해 파소도블레의 움직임 분석을 위하여 라반의 동작 분석이론(LMA)과 연구대상인 파소도블레에 대한 각종 자료와 저서 및 논문들을 수집하여 문헌고찰 하였다. LMA에 의해 파소도블레 동작에서 나타난 움직임의 특징을 각각 분석하였다.

또한 파소도블레의 움직임을 분석한 내용들은 자료의 신뢰도를 갖기 위하여 CMA¹⁾를 소지한 전문가의 검증과정을 통해 움직임을 분석하였다.

3. 연구 제한점

본 연구는 다음과 같은 제한점을 갖는다.

첫째, 본 연구의 분석 대상인 파소도블레의 춤은 댄스스포츠 대회에서 가장 권위 있는 블랙풀의 British Open Blackpool Dance Festival의 2008~2009 라틴 챔피언인 Michael Malitowski & Joanna Leunis의 2005년에 촬영된 BODY BASICS의 비디오를 통한 관찰과 분석으로 제한하였다.

둘째, 파소도블레 동작은 국제적인 기본스텝으로 SUR PLACE, ATTECK, SIXTEEN, PROMENADE TO COUNTER PROMENADE, GRAND CIRCLE, SPANISH LINE, SEPARATION 등 7가지로 제한하였다.

4. 용어 정리

1) 국제무도교사협회(IDTA : International Dance Teachers Association)
댄스지도자를 위한 광범위한 시험과정을 제공하고 있으며, 교육 및 댄스지

1) CMA는 Certified Movement Analyst의 약자이며, 국제 공인 움직임 분석가를 말한다.

도자 시험기관으로 1903년에 창립되었으며, 영국에 본부를 두고 있다. 전 세계적으로 엄격한 회원자격시험을 단계별(Associate, Licenciate, Fellowship)로 거친 세계 각국의 회원들로 구성되어 있다.

2) 블랙풀(Black Pool) 대회

British Open Black Dance Festival로 세계에서 가장 명망 있는 볼룸댄스 대회로 영국의 블랙풀의 윈터가든(Winter Gardens)에서 매년 5월21일부터 열흘정도 개최된다. 이 대회는 각국의 선수들이 모여 경기를 하게 되며, 라틴댄스와 모던댄스가 부문별로 열린다.

3) 영국왕실무도교사협회(ISTD : Imperial Society Teachers Dancing)

1904년에 설립된 모던댄스의 연구 개발 기관으로서 영국 런던에 본부를 두고 있으며, 1924년 모던댄스 5종목의 개정기법을 발표하였으며, 1974년에는 라틴댄스 5종목의 도형과 기법을 정리하여 발표하였다. 이에 따라 국제대회도 모던댄스 5종목과 라틴댄스 5종목으로 통일하게 되었다. 협회의 회원들은 단계별(Associate, Licenciate, Fellowship)로 자격검증을 거친 회원들로 구성되어 있다.

4) LMA(Laban Movement Analysis)

LMA는 움직임의 묘사와 분석을 위한 체계로서 움직임 표현의 요소들을 파악하기 위한 포괄적인 어휘들을 제공하며, 움직임에 대한 개념적인 토대와 움직임 자체의 감각 및 관찰 사이의 연결을 유도하는 움직임 분석 시스템이다. 이러한 LMA의 핵심은 움직임이 심리적-육체적 과정, 내부 의도의 외부로의 표현이라는 것을 인식하는 것이다(강성범, 2007).

II. 이론적 배경

1. 라틴댄스의 개념

라틴댄스는 룸바, 차차차, 삼바, 파소도블레, 자이브의 5종목으로 이루어지며, 각 종목의 댄스들은 각각의 다양한 기원을 가지고 있다. 이는 라틴계 나라들 즉 쿠바, 브라질 등 스페인어를 구사하는 나라들의 댄스로 1974년 ISTD(Imperial Society Teachers Dancing)에서 경기 5종목을 정립시켰다(김미숙, 2001). 이 같은 도형과 개정기법을 발표함으로써 종목마다의 댄스 스텝들이 표준화 되고 분류되어 있으며, 현재는 국제적으로 용어, 기술, 리듬과 템포 등이 통일 되어 있다.

라틴댄스는 멕시코 남부 라틴계통의 중미와 남미 대륙에서 발생한 댄스이다. 노동력을 충족하기 위하여 아프리카로부터 수입한 흑인 노예들의 특유한 민속 무용이 결합되어 농장 또는 마을의 골목 및 술집 등지에서 라틴계의 혈통과 아프리카 흑인계 혈통의 혼혈아들이 추었던 댄스이다(장현진, 2006).

라틴어에서 파생된 로망스(The Romance)언어들(프랑스어, 스페인어, 포르투갈어, 그리고 루마니아어)은 아메리카의 대부분의 지역에 걸쳐 퍼져있는 문화로 정의 된다. 이 지역에서 3종목의 댄스들이 그리고 스페인/프랑스에서 한 종목, 또 미국에서 한 종목 등 5종목의 댄스가 국제적으로 표준화된 라틴 아메리칸 댄스로 구성되어 있다. 여기에서 Latin- American이라는 용어는 지리학 적 지역인 라틴 아메리카를 참조한 것이라기보다는 Latin and American의 약어이다(Lavelle, 1975; 옥수두, 1998; 원성연, 2001).

룸바, 차차차, 삼바는 그 기원이 라틴 아메리칸에서 발생한 댄스이나 자이브의 모태는 앵글로(Anglo)계통인 북미 대륙의 미국에서 발생한 스윙 댄스(Swing Dance)로 앵글로 아메리칸 댄스이어야 하고 파소도블레의 모태는

라틴 민족인 스페인의 민속무용인 원스텝이므로 이 또한 당연히 라틴 유럽 댄스라 하여야 할 것이다(장현진, 2006).

이처럼 여러 지역에서 발생하여 혼합된 문화의 라틴댄스는 다양한 리듬으로 표현할 수 있는 장점을 지닌다. 또한 춤의 리듬에 따라 홀딩(Holding)하는 방법은 다양하게 변화를 줄 수 있으며, 그에 따라 개성 있는 액션을 사용하여 춤을 출 수 있는 특성을 가진다.

2. 파소도블레의 기원과 춤의 특징

1) 파소도블레의 기원

파소도블레는 강렬한 태양의 열정이 있는 스페인에서 시작한다. 스페인인들은 예로부터 황소를 숭배하는 문화를 지니고 있다. 이는 스페인의 알타미라 동굴 벽화와 칸타브리아 지방의 티토부스티요 동굴 벽화, 1만 5천년 ~ 2만년전에 형성된 것으로 보이는 구석기 시대의 어둠속에 밀폐되어 있던 천장에 그려진 들소의 그림에서 잘 나타내주고 있으며, 이처럼 황소는 지금까지도 스페인이라는 나라를 지배해 오고 있다(안영옥, 2000). 현재에 이르러서 황소 숭배문화는 투우로까지 이어졌고, 또한 대중 속에서 국가적 축제로 발전하였다. 스페인에서 투우는 아직도 많은 애호가들에 의해 오래된 문화의 표현으로 여겨지며, 소의 고통이나 죽음에서 즐거움을 찾는 것이 아니라 투우사의 용기와 뛰어난 솜씨에서 진정한 평가를 하고 있다(마상영, 2000).

투우는 투우사들의 행렬이 그룹을 이루어 마카레나 성모를 기리는 행진곡 '파소 도블레'라는 음악에 맞춰 행진하는 것으로 시작한다. 말을 탄 두 명의 투우 선도자(Alguacilillo)가 선두에서 하례행사를 개시하며, 그 뒤를 이어 마파도르(Matador : 주요투우사) 세명과 그들의 카드릴라(Cuadrillas : 마파

로르를 돕는 조수단)가 잇는다. 카드릴라는 삐까도르(picador : 장창찌름꾼)와 반데릴레오(Banderillo : 작살꽃이꾼)로 구성된다. 장창찌름꾼인 삐까도르는 본격적인 투우가 시작하기 전에 말을 타고 나와서 소를 화나게 하는 기마투우사이고, 작살꽃이꾼인 반데릴레오는 작살을 황소의 어깨나 등에 반데라를 꽂고 달려 나가는 역할의 투우사이다(손미나, 2006). 마지막으로 마따도르는 반데릴레오의 역할이 끝나고 나면 투우장에 붉은 물레타(Muleta)²⁾를 들고 등장해 소를 향해 물레타를 흔들다 소의 급소에 에스빠다를 꽂아 경기를 마무리 짓는 투우사(흔히 우리가 투우사로 알고 있는 사람)이다. 투우의 주인공은 마따도르이며 이는 스페인에서 인기 영웅이 된다. 가장 이상적인 것은 소의 양 어깨 사이로 검을 꽂아 심장을 관통하여 최후의 일격을 가해서 마따도르가 소를 짊고 날카롭게 한 번에 즉사시키는 것이다(Shirley Ayme, 1997).

투우사가 물레타를 몸에 가장 가깝게 휘둘러 500킬로그램이 넘는 검은 황소를 투우사의 몸쪽 정중간으로 달려오게 한 뒤 몸을 돌려 황소의 공격을 피하는 그 모습이 바로 투우의 백미이다(안영옥, 2000). 이때 실제로 소를 흥분시키는 것은 물레타의 붉은 색이 아니라 물레타의 움직임이라고 한다. 따라서 물레타를 다루는 마따도르의 숙련된 솜씨가 중요하며, 관중들 앞에서 멋진 자세를 취하는 것 또한 중요하다. 화려한 복장의 마따도르의 물레타를 다루는 장면은 마치 아름다운 무용동작과 흡사할 정도로 예술적이다(마상영, 2000). 투우의 이 단계에서 점수가 매겨지며, 마따도르가 지친 소를 향해 자신의 솜씨를 유감없이 발휘하게 된다. 성공하면 밴드가 음악을 연주하며, 마따도르가 지나갈 때마다 관중들은 “올레”를 외치면서 환호한다. 이 단계는 10분간 지속되며 소를 죽임으로써 끝난다(Shirley Ayme, 1997).

마따도르가 탁월한 솜씨로 투우를 마쳤을 때 그에게 주어지는 전리품은 투우한 소의 귀이며 훌륭한 투우사에겐 두 개의 귀를, 최고의 투우사에겐

2) 투우사가 사용하는 막대에 매단 붉은 천

꼬리까지 주게 된다. 특별히 훌륭한 투우를 한 마따도르는 관중들의 어깨에 무릎 태워 투우장에서 나가는 것으로 마따도르에겐 가장 큰 영광인 것이다.

초창기의 투우는 일정한 절차나 규칙 없이 투우가 이루어졌다(마상영, 2000), 현재는 위에서처럼 일정한 절차와 엄격한 규칙에 의해 행해지고 있다. 투우는 인간과 황소가 함께 퍼포먼스를 펼치는 문화이자 의식으로 해석되고 또한, 파소도블레라는 춤을 통해 투우의 특징인 잔인함이 형상화된 예술로써 승화시키고 있다.(Shirley Ayme, 1997).

파소도블레는 다음과 같은 의미를 갖는다. Step을 의미하는 Paso와 Double을 의미하는 Double로 이루어졌다. 따라서 Paso Double는 2배의 Step이란 뜻을 나타낸다. 더블스텝이란 이 춤의 빠른 2박자의 음악에 대하여 1소절에 2보씩 스텝하므로 2배의 스텝이란 이름이 사용된 것 같다. 스페인에서 시작한 파소도블레는 유럽(Latin Europe : 스페인, 포르투갈, 프랑스 등)으로 전파되었으며, 휘겨(Figure)의 명칭은 프랑스어가 많이 사용되고 있다(최인혜 외 4인, 2002). 스페인에서는 오래전부터 이 춤이 있었으나 집시(Gypsy)들에 의해 유럽전역으로 퍼져나갔고 1930년대에는 파리의 상류층을 중심으로 대중화 되었으며, 이로써 이 춤의 많은 휘겨들이 프랑스어의 명칭들을 가지게 (Lavelle, 1975; 조성진, 2000) 된 것이다.

2) 파소도블레 춤의 특징

플라멩고(Flamenco)와 스페인 춤 동작이 많은 파소도블레는 투우에 기원을 두고 있으며, 투우를 묘사한 춤이다. 투우사는 남성무용수를, 투우사가 흔드는 빨간 망토(Cape)³⁾의 동작과 투우사의 그림자 역할은 여성무용수를 나타낸다(원성연, 2001). 파소도블레는 투우의 혼이 실린 예술적인 움직임들로

3) 어깨에 걸치는 망토 : 코트가 붙어 있거나 또는 따로 따로 입을 수 있다. 투우사의 카파, 투우사의 카파란 투우사가 사용하는 붉은 망토를 말함.

춤에 있어 당당하고 드라마틱한 장면으로 표현, 연출된다. 이는 투우사와 황소가 싸우는 동작 즉, 공격하는 동작, 유인하는 동작, 서로 주시하며 팽팽한 긴장감을 형성하는 동작들로 이루어진다(김종문, 2009, 인터뷰).⁴⁾

파소도블레는 남성의 춤이며 라틴댄스 5종목 중 유일하게 남성이 주인공이 되는 춤이다. 남자무용수는 투우사역을 통해 남성다움을 최대한 드러내적 앞에 당당히 맞서서 박력을 과시하며, 여자무용수 앞에서 침착하고 용감한 모습을 보인다. 투우사와 같이 당당한 자세의 상반신을 뒤로 약간 젖히고, 턱은 힘 있게 들고 왼쪽 손을 높이 들어 투우사의 자부심을 나타낸다(Shirley Ayme, 1997).

여자 무용수는 스페인 댄서 역을 맡는다. 겁이 없이 도도한 표정으로 불같은 정열과 절제된 여유로 춤을 춘다. 또한 품위를 지키면서 아름다움과 도발적인 창의력으로 완전한 여성성을 나타낸다. 여자무용수의 모든 동작은 남자무용수를 향하고 여성이 남성에게 찬사를 보내는 것처럼 보통은 남성보다 낮은 라인으로 움직인다.

파소도블레는 남녀 무용수 모두 즉흥적으로 교감을 통해 동작을 만들고 행한다. 투우장에 있는 것처럼 주변사람이나 관객을 의식하지 않고 오직 두 사람사이의 느낌에만 집중한다. 파소도블레의 안무는 여성 스페인 댄서와 투우사가 만나 열정적으로 사랑에 빠지게 되는 이야기를 그리고 있다. 이는 투우경기가 인간의 '결혼'을 의미한다고도 하는 설이 있는데, 남성성을 뽐내는 투우는 신랑, 물레타로 투우를 현혹하는 투우사는 신부, 그들을 가두고 있는 투우장은 결혼, 긴장감 넘치는 투우경기는 신혼 첫날밤이라는 것이다. 반면 때로는 서로를 고문하고 비난하는 적이 될 수도 있다.

파소도블레는 웨이핑(Shaping)으로 이루어진 춤으로 다른 춤에 비해 탑포지션(Top Position)에 위치하며, 어깨는 앞으로 구부리지 않고 팔과 발,

4) K.D.T.A의 회장 : Korea Dance Teachers Association

머리 동작에 따라 몸 전체가 유연하게 움직일 수 있도록 한다. 스텝 할 때 마다 정확하고 강한 액센트를 붙여 춤을 추고, 분명한 발동작을 위해 발목에 이곳이 누르는 듯한 힘을 준다. 그리고 발은 항상 강하게 바닥을 친다.

파소도블레는 LOD⁵⁾의 형식으로 이루어지며 템포(Tempo)는 시험과 경기에 따라 다르지만 세계댄스스포츠평의회(WDC : World Dance and Dancesport Council)규정에 따르면 분간 58~66 소절의 빠르기로 추는 것이 안전하다.

파소도블레의 음악은 투우장에 투우사들이 입장할 때 연주되는 행진곡(March)풍으로 강렬하고 격정적인 것이 특징이다(최인혜 외 4인, 2002). 춤의 박자는 2/4박자이며, 남성의 오른쪽 발이 음악 소절 첫 번째 박자에서 시작한다. 파소도블레는 음악에서 느껴지는 정력, 단호함, 도발성을 몸으로 표현한다. 동작에 질질 끌리고 늘어지는 느낌이 있어서는 안 되며, 춤을 출 때는 음악에 따라 스텝마다 액센트 비트(Accented Beat)를 표현하면서 동작이 끊어지지 않고 이어져야 한다. 제자리 동작을 할 때도 몸은 웨이핑을 하고 손끝과 발끝 동작이 계속되어야 한다.

3. LMA의 의미

LMA는 Laban Movement Analysis의 약어로서 라반의 움직임 분석체계를 일컫는다. 이는 움직임의 구조적인 면을 섬세하게 기록하는 기록법인 라바노테이션(Labanotation)에서 한 단계 발전한 분석시스템이다. 또한 움직임을 할 때 감정에 따라 변화하는 움직임, 이미지들의 질적인 부분을 객관적이면서도 주관적인 시선으로 기록하고, 묘사하는 분석체계로 발전된 것으로 라반과 임가드 바르테니에프(Irmgard Bartenieff), 워렌 램(Warren Lamb)

5) LOD(Line of Dancing) : 플로어의 가장자리에서 시계반대방향으로 돌며 춤을 추는 선. 라틴댄스 중 삼바와 파소도블레, 스탠다드 댄스에서 주로 사용한다.

등 그의 동료와 제자들의 혼합된 생각을 체계화한 시스템이다.

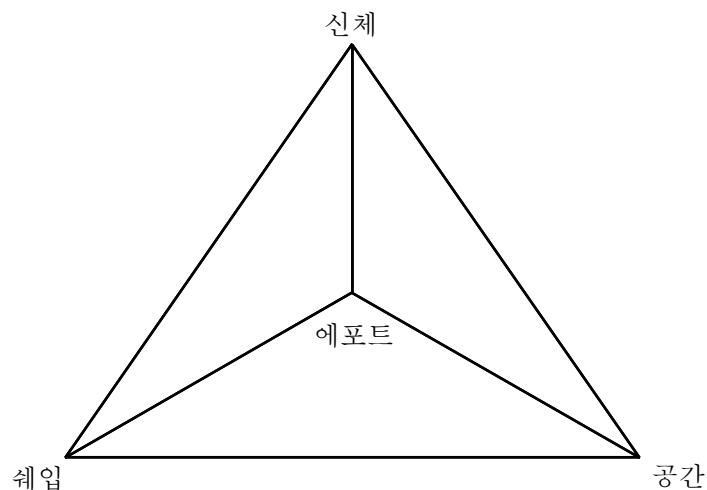
라반은 움직임 분석가이며, 교사, 안무가, 건축가, 철학자였다. 라반은 움직임이 인간의 가장 기본적인 신체를 통한 의사전달 수단이며, 내면의 욕구와 감정을 표현하는 것이라고 생각하였다. 즉, 외형으로 나타나는 움직임에는 형태적인 것만 존재하는 것이 아니라 모든 움직임은 내면의 의미를 가지고 있다는 것이다. 라반은 인간이 행하는 움직임에 대해 관찰하고 분류하였으며, 그 결과는 광범위하게 영향을 주었다. 또한 움직임이 내포하고 있는 의미를 연구, 분석, 묘사하였다. 이렇듯 라반은 무용을 포함한 모든 움직임 연구에 중대한 기여를 하며 다양한 원리들 내에서 움직임의 과학적 연구에 대한 토대를 세웠다.

이러한 개념에서 발전한 LMA는 묘사체계로서 움직임 표현의 요소들을 파악하기 위한 포괄적인 어휘를 제공하며, 움직임에 대한 개념적인 토대로 움직임 자체의 감각 및 관찰사이의 연결을 유도한다. 이러한 LMA의 핵심은 움직임이 심리적-육체적 과정, 내부의도의 외부로의 표현이다라는 것을 인식하는 것이다(Ed Groff, 1995; 강성범, 2007). 카간(kagan)은 “라바노테이션은 무용작품의 특정한 표현형식이나 외형을 적당하게 묘사할 수 없으나, 에포트(Effort)/ 웨입(Shape)분석은 훨씬 완전하게 무용작품의 표현 형식과 스타일을 묘사 할 수 있는 가능성을 제시하였다.”라고 하였다. 강성범 또한 LMA는 “라바노테이션에서 기록, 묘사되지 않았던 숨어 있는 작은 움직임, 움직임의 구체적인 변화와 감정, 분위기를 나타내는 등 내면의 질적인 인자들을 분석, 묘사하는 것으로서 라바노테이션의 발전된 형태로 제시되었다.”라고 하였다.

이처럼 LMA는 모든 움직임의 연구에 적용할 수 있으며, 움직임이 내포하고 있는 의미를 찾아낼 수 있도록 도와주는 연구방법론으로서 움직임이 갖고 있는 양적인 면과 질적인 면 모두를 묘사하는 어휘를 제공한다. 이것은 신체를 통해 이루어지는 모든 움직임의 연구에 활용할 수 있으며, 네 가지

의 카테고리를 갖고 있다. 이는 신체적 측면(Body), 질적인 측면(Effort), 형태적 측면(Shape), 공간적 측면(Space)이다. 신체적 측면은 ‘무엇을 움직이는가?’로서 What에 대한 분석이고, 에포트는 ‘어떻게 움직이는가?’로서 How에 대한 분석이며, 흐름(Flow), 시간(Time), 공간(Space), 무게(Weight)의 요인을 갖고 있다. 그리고 웨입은 ‘어떻게 환경과 관계하는가?’라는 분석으로 형태 흐름(Shape Flow), 방향적 움직임(Directional Movement), 웨이핑(Shaping)의 요인을 가지고 있으며, 마지막으로 공간은 ‘어디로 움직이는가?’로서 Where에 대한 분석을 한다.

이러한 LMA의 네 가지 카테고리는 그 안에서 각각의 요인들을 이용하여 움직임 관찰에 있어서 다양한 관점을 제시하고 분석의 틀을 제공한다. 또한 이 4가지 요인들은 독립적으로 존재하지 않고, 서로 연관 되어 있으며 각 요인들의 조합을 통해 또 하나의 요인이 나타난다(김재리, 2005). 이 4가지 요인은 삼각면체를 구성하는 [그림 1]과 같이 각각 하나의 요인은 다른 세 가지 요인과 항상 관계한다. 또한 움직임에 있어서 이들 중 어느 하나 중요하지 않은 요인은 없으며, 서로 상호작용을 하면서 조화를 이루고 있다.



[그림. 1] 라반의 동작 요인의 삼각모형(강성범, 2007)

1) 신체

신체는 인간의 움직임의 가장 기본적인 시작점으로, 내면의 의사 전달을 나타내는 도구이다. 또한 신체는 어떤 부위가 움직이고, 어떤 부위에서 움직임이 시작되는지, 무엇이 신체를 일관되게 유지하고 어떻게 체계화하고 연결하는지, 해부학적으로 뼈의 구조는 어떠한지, 어떤 근육체계를 사용하는지, 그 신경학적 특성은 무엇인지, 움직임의 단계별로 어떠한 일들이 일어나고 있는지 등(Hackney, 1998; 2000, 신상미) 기능적 측면을 담당한다.



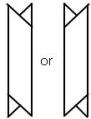

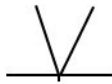


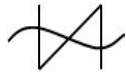

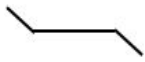


신체적 분석은 크게 세부분으로 관찰, 분석한다. 첫째, 움직이는 이의 신체에서 시작점(Initiation)이 어디인지를 관찰하고, 둘째, 신체에서 움직임의 연결(Sequencing)이 동시적인지 연속적 연결인지를 파악하고, 마지막으로 기본적 신체 움직임(Basic Body Actions)을 묘사, 분석하는 것이다. 움직임의 시작점은 움직임의 가장 기본이 되는, 몸통(Core)에서 부터 시작하는 것이다. 호흡이란 세포의 하나하나가 호흡하는 것과 심폐를 이용하여 호흡하는 것으로 인간이 살아가는데 필요한 모든 움직임에 영향을 미치고 있다(신상미, 2005). 이처럼 움직임에서의 호흡은 가장 밑바탕에서 이루어지고 있으며 항상 함께하는 것이다. 신체에서 호흡은 몸의 중심인 몸통에서 시작하여 점차 팔과 다리, 손끝, 발끝까지 흘러나가는 움직임으로 몸통의 움직임이 없이 사지만 움직이는 때의 움직임보다 훨씬 자유롭게 움직이게 한다. 그리고 신체의 가장 큰 관절에서의 시작점은(Proximal Joints) 어깨와 고관절 부분을 말할 수 있다. 다음은 팔·다리의 중간부터 시작하는(Midlimb) 부분인 팔꿈치, 손목, 발목, 무릎 등의 시작점을 나타내고, 마지막으로 몸에서 가장 먼 곳에서 시작하는(Distal) 부분으로 머리, 손, 발의 움직임을 의미한다. 이와 같이 신체의 분석은 호흡에서 시작하였는지 또는 고관절인지, 몸의 중간지점인 팔·다리인지, 몸의 가장 먼 지점에서 시작하였는지를 관찰 하여 분석하게 된다.

움직임의 연결은 신체의 부위가 한 동작씩 순서대로 개별적으로 일어나는 순차적 연결(Sequential)되는 움직임을 나타내고, 움직임의 동작이 연속적으로 일어나는(Successive)연결 즉, 움직임이 차례대로 연속적으로 이루어지는 움직임을 관찰할 수 있으며, 마지막으로 동시에 움직임이 이루어지는 동시적 연결(Simultaneous)로 두 동작이 한 번에 이루어지는 움직임을 관찰하여 분석한다.

마지막으로 기본적 신체 움직임에서는 공중동작(Jump), 이동경로(Locomote), 회전(Turn), 중심 이동(Weight Shift), 접기(Fold), 펴기(Unfold), 수축(Contract), 신장(Extend), 지지(Support), 멈춤(Stillness), 모으기(Gathering), 흩뿌리기(Scattering) 등 12가지의 움직임을 파악할 수 있다.

위와 같은 12가지의 움직임은 <표 1>과 같은 기호로써 나타낸다.

<표. 1> 기본적 신체 움직임(Basic Body Actions)

공중동작		이동경로	
회전		중심이동	
접기		펴기	
수축		신장	
멈춤		지지	
모으기		흩뿌리기	

2) 에포트

움직임의 분석에서 중요한 부분을 차지하고 있는 에포트는 라반과 로렌스(Lawrence)가 움직임의 질적인 변화와 관련된 요소를 표현하기 위해 에포트를 처음 사용하였다(강성범, 2007). 에포트는 “독일어의 ‘Antrieb’라는 어원을 가지고 있으며, ‘An(on)’과 ‘trieb(drive)’가 합성된 언어로 환경에 대한 내부의 반응을 유도하는”(Bartenieff, 1980)것을 의미한다. 이것은 움직임의 역동성 및 감정, 내적 충동(Inner Impulse) 혹은, 내적 태도(Inner Attitude)로 정의 할 수 있으며 내적 의지를 움직임을 통해 어떻게 외부로 표현하는가를 다룬다(신상미, 2005). 이와 같이 에포트는 움직임에서 나타나는 내면의 특질을 분석하기 위해서 중요한 부분으로 작용하고 있으며, 에포트의 구성요인으로는 네 가지를 가지고 있다.

에포트의 네 가지 구성요인은 흐름, 시간, 무게, 그리고 공간이다. 라반은 인간의 움직임이 위의 구성요인들에 의해 어떤 방식으로 배합하고 조합하느냐에 따라 결정되어진다고 보았다. 이와 같은 요인들은 <표 2>와 같이 양극적인 두 개의 요인들을 포함한다.

<표. 2> 에포트의 네 가지 구성요인(강성범, 2007)

흐름 (Flow)	자유로운(Free Flow) 통제할 수 없는 움직임 절제적인(Bound Flow) 움직이는 이가 움직임을 통제 할 수 있는 움직임
공간 (Space)	직접적인(Direct Space) 한 개의 초점을 가진 움직임 간접적인(Indirect Space) 다 초점을 가진 움직임
시간 (Time)	순간적(Quick Time) 갑작스럽게 나타남 지속적(Sustained Time) 연장되어서 나타남
무게 (Weight)	강한(Strong Weight) 움직임이 강한 힘을 동반하여 나타남 가벼운(Light Weight) 움직임이 가벼운 힘을 동반하여 나타남

위의 에포트의 네 가지 요인들은 움직임 분석의 질적인 측면으로 움직이는 이의 내적의지와 자세를 나타내며, 또한 언어로서 묘사할 수 있다.

라반은 에포트의 구성요인들은 4단계법으로 설명하고 있다. 그것은 무엇을-What, 어떻게-How, 언제-When, 어디로-Where이며, 무엇을 움직임의 무게 요인을, 어떻게는 흐름 요인을, 언제는 시간 요인을 그리고 어디에서는 공간 요인을 나타낸다. 이러한 각각의 에포트는 정량적으로 측정되기 보다는 움직임의 정성적인 역동성 즉 “어떻게 움직이는가의 특질을 측정한다”(Youngeman, 1978).

에포트의 네 가지 구성요인을 구체적으로 살펴보면, 먼저 흐름은 에포트의 가장 기본이 되는 요인으로 움직이는 이의 진행 태도를 나타내는데 이것은 에포트의 모든 요인에 기본적으로 내재되어 있으며, 자유로운(Free) 흐름과 절제적인(Bound) 흐름으로 나뉜다. 자유로운 흐름은 움직이는 이가 지속적인 움직임 중에 움직임을 통제할 수 없는 움직임을 할 때인 반면에 절제적인 흐름은 움직이는 이가 움직임을 통제 할 수 있는 움직임을 말한다.

공간(Space)요인은 어디로의 방향의 개념이 아니라 공간 안에서 움직이는 이가 어떤 관심으로 어떻게 움직여지는지의 내적인 사고와 관련된 움직임이다. 직접적인(Direct) 공간과 간접적인(Indirect) 공간으로 나뉘는데, 직접적인 공간 에포트는 움직이는 공간에서 정확한 한곳의 초점이 모아지는 움직임이고, 간접적인 공간 에포트는 여러 개의 초점이 분산되어지는 움직임이다.

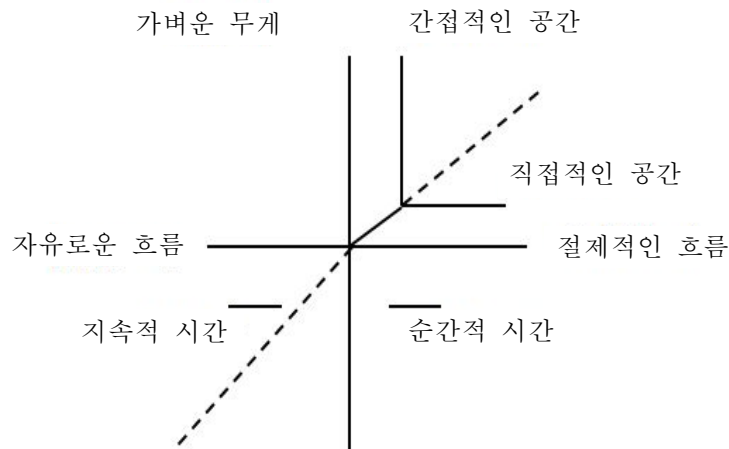
시간(Time)요인은 순간적인(Quick) 시간과 지속적인(Sustained) 시간으로 나누어지는데, 순간적인 시간은 빠른 움직임·긴박한 움직임·갑작스러운 움직임을 나타내며, 속도가 빠르고 긴장되는 느낌을 주는 반면 지속적인 시간은 느리고 긴 움직임·부드러운 움직임으로 유연한 느낌을 갖는다. 라반은 에포트의 시간 요인은 움직임을 할 때 순간적인 시간과 지속적인 시간의 변화를 주었을 때만이 시간 요인을 사용한 것이라고 말한다. 즉, 계속해서 빠르게, 또는 느리게 사용한 것은 시간요인을 적용한 것이 아니라 할 수 있는 것이다.

마지막으로 무게(Weight)요인은 움직이는 이의 힘의 사용을 주변 환경에 어떻게 야기 시킬 것인지에 대한 표현이다. 가벼운(Light) 무게와 강한(Strong) 무게로 나뉘는데, 가벼운 무게는 자신을 비롯해서 주변 환경에 미세하고 섬세한 접촉을 의미하고, 강한 무게는 사람이 지닌 근육의 완력 정도를 의미하는 것이 아니라 주변 환경에 충격을 야기하는 힘의 표현(강성범, 2006)을 의미한다. 이러한 에포트의 8가지 기본 요인들을 <표 3>의 기호로 나타낸다.

<표. 3> 기본 에포트의 8가지 기호

구성요인	움직임 기호	움직임 특징
Free Flow (자유로운 흐름)		어떻게-How 연속성, 감정적 요인
Bound flow (절제적인 흐름)		
Indirect Space (간접적인 공간)		어디로-Where 감각, 의도적 요인
Direct Space (직접적인 공간)		
Sustained Time (지속적 시간)		언제-When 직각적, 결정적 요인
Quick Time (순간적 시간)		
Light Weight (가벼운 무게)		무엇을-What 생각, 주의적 요인
Strong Weight (강한 무게)		

위의 표에 대한 기본 에포트 8가지 기호를 다음 [그림 2]의 에포트 그래프로서 나타낼 수 있다.


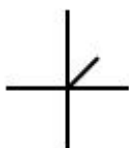


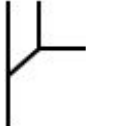
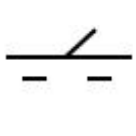


[그림. 2] 에포트 그래프(Dell, 1977)

이러한 네 가지 에포트 구성요인들은 각각의 단일요인으로 나타나는 경우보다 두 가지 또는 세 가지 요인이 동시에 나타나는 경우가 더 많은데, 라반은 두 가지 에포트가 결합하는 경우를 상태(State), 세 가지 에포트가 결합하는 것을 충동(Drive)이라 말하고 있다. 라반은 움직임을 관찰, 분석, 묘사하기 위해 다양한 에포트 조합을 만들어 놓았는데, 이 조합들에 의해 아무리 복잡한 움직임이라도 그 해석이 가능해지는 것이다.

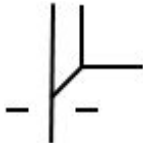
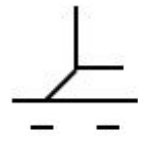
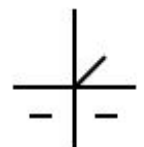
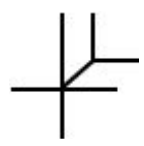
다음 <표 4>에서는 라반의 에포트 요인 중 두 가지가 결합하여 나타내는 에포트 상태를 설명하고자 한다.

<표. 4> 에포트 상태(강성범, 2007)

에포트 상태	에포트 요인	움직임의 특징	주어진 정보
지각된 상태 (Awake State)	공간 시간 	인식 갑자기 또는 점차적으로 깨닫게 되었는지 확실한 또는 불확실한지	어디와 언제
꿈같은 상태 (Dream State)	무게 흐름 	분산 흐리거나, 뚜렷한지 무의식 꿈속 같은	어떻게와 무엇
희미한 상태 (Remote State)	공간 흐름 	억제 또는 버려짐 조심스러움 희미한 의식 이탈감, 어지러움	어디와 어떻게
가까운 상태 (Near State)	무게 시간 	존재 충동적인 강한접촉이나 표면접촉	무엇과 언제
안정적인 상태 (Stable State)	공간 무게 	견고한, 굳은 고집스런, 고정적인 예민한, 확고부동 섬세한	어디와 무엇
유동적 상태 (Mobile State)	시간 흐름 	끈적 끈적한 천천히 다가오는지 갑작스런 변화인지 쉽고 편안하게 진행되는지	언제와 어떻게

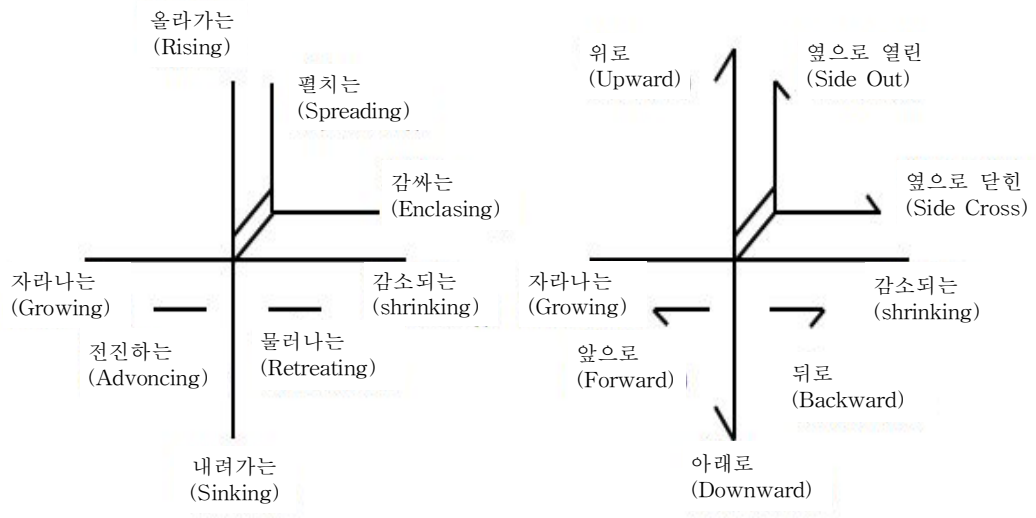
<표 5>는 라반의 에포트 요인 중 세 가지가 결합하여 나타나는 에포트 충동의 조합이다.

<표. 5> 에포트 충동(강성범, 2007)

에포트 충동	에포트 요인
동작충동 (Action Drive)	무게 공간 시간 (흐름 제외) 
환상 충동 (Vision Drive)	흐름 공간 시간 (무게 제외) 
열정 충동 (Passion Drive)	흐름 무게 시간 (공간 제외) 
마술 충동 (Spell Drive)	흐름 무게 공간 (시간 제외) 

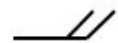

3) 웨입

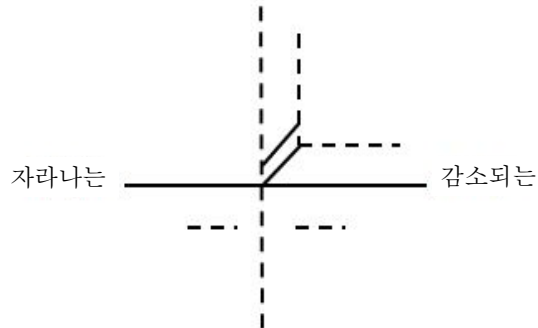
웨입은 라반의 동료였던 워렌 램에 의해 만들어진 개념으로 신체가 공간에서 환경을 어떻게 인식하는지에 대한 다양한 신체형태의 변화를 관찰, 분석하는 방법이다. 강성범은 웨입의 개념을 공간에서의 움직임의 외형이며, 공간과 신체 사이의 관계형성에 의해 표현 된다고 정의 하였다. 웨입은 웨입 흐름, 방향 지향적 움직임, 웨이핑 등 세 가지 형태로 구분할 수 있다. 이러한 움직임을 구별할 수 있는 웨입의 기호는 [그림 3]의 그래프로 나타낸다.



[그림. 3] 웨입 그래프(Dell, 1977)

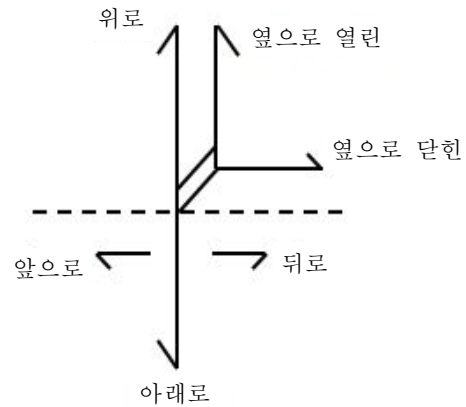
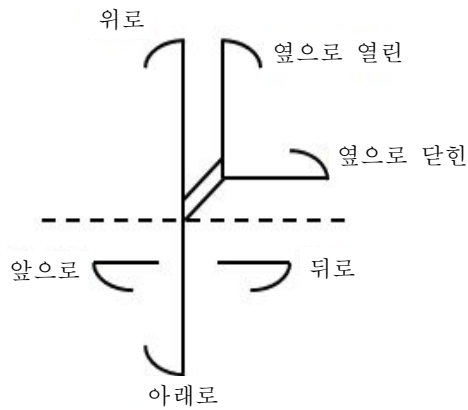
먼저 웨입 흐름은 외부의 환경을 인식하지 않은 상태로 자신(Self)과 자신의 신체에 집중하는 움직임의 형태이다. 웨입 흐름의 가장 기본적 형태는 호흡이며, 이 움직임은 자신과 자신의 신체에 집중한 움직임이다. 웨입 흐름은 전진이나 몸통을 강조하며 신체가 자라나는(Growing) 또는 감소되는(Shrinking) 형태로 나타나는 몸통의 팽창과 수축작용이다(Dell, 1977). 자라나는 흐름은 열린(Opening), 밖으로(Out), 펼쳐진(Unfolding), 멀리(Away)가 있고, 감소되는 흐름은 닫힌(Closing), 안으로(In), 접혀진(Folding), 가까이(Toward)의 형태가 있다. 웨입 흐름을 표시하는 기호는 [그림 4]의 그래프로 나타낸다.

 (자라나는, 펼치는, 열리는, 밖으로)
 (감소되는, 접히는, 닫히는, 안으로)



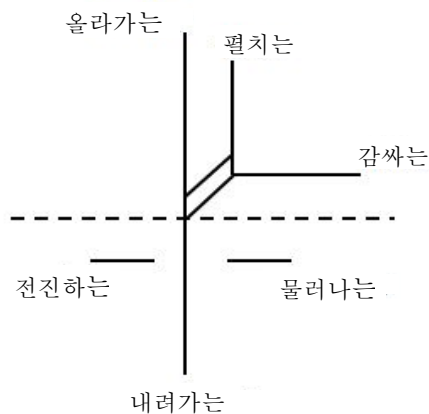
[그림. 4] 웨입 흐름 그래프(Dell, 1977)

다음은 방향 지향적 웨입으로 움직임이 공간을 인식하기 시작하면서 형성되는 가장 기본적인 형태로 웨입 흐름에서 한 단계 발전된 형태이다. 이는 동작-움직임이 주변공간과 관련을 맺었을 때 나타나며, 공간속의 한 방향으로 움직이는 뚜렷한 진로의 결과로 생겨나는 것이다(Dell, 1997; 송성아, 1999; 양보현, 2003). 방향 지향적 웨입의 형태는 직선 방향적 움직임(Directional Spoke-Like Movement)과 궁형의 방향 지향적 움직임(Directional Arc-Like Movement)으로 나뉜다. 방향 지향적 움직임을 나타내는 기호는 [그림 5], [그림 6]의 그래프와 같다.



[그림. 5] 궁형의 방향지향적 움직임 [그림. 6] 직선의 방향지향적 움직임

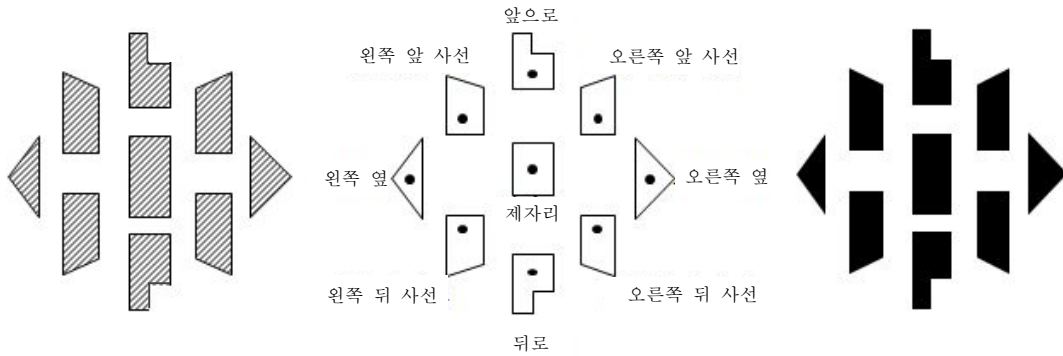
마지막으로 웨이핑은 움직임을 할 때 최종 마무리 하는 형태의 마지막 단계로 공간을 조각하는 과정에 주안점을 둔다. 방향지향적 움직임이 특정한 방향과의 관계를 강조하는 반면 웨이핑은 공간에서 적응과 형태 창조에 관여하는 신체를 강조한다(Dell, 1977; 강성범, 2007). 웨이핑의 움직임은 삼차원 공간을 사용한 움직임으로 공간 안에서 신체의 조형을 만드는 부피감을 가진 움직임이다(Aileen, 1977; 강성범, 2004). 다음의 [그림 7]은 웨이핑을 나타내는 그래프이다.



[그림. 7] 웨이핑 그래프(Dell, 1977)

4) 공간

라반의 움직임 분석이론 중 마지막으로 공간적 측면은 신체가 공간 안에서 어디로 움직여지는가 또는 어떤 형태로 공간 안에서 존재하는 가를 분석하는 것이다(강성범, 2004). LMA의 공간 개념은 크게는 개인 공간(Personal Space)과 일반 공간(General Space)으로 나누어지는데, 라반은 개인 공간을 특별히 키네스피어(Kinesphere)라고 정의하였다. Kinesphere는 운동영역을 뜻하는데 운동영역(Kinesphere)이란 운동(Motion)이란 뜻의 연결형 'Kine'와 범위 영역이란 뜻의 연결형 'Sphere'의 합성어로 받을 때지 않고 몸을 움직여서 도달 할 수 있는 신체 주변의 범위를 말한다(정유미, 2007). 개인 공간이란 자신의 숨결이 살아 있는 범위를 말하며, 그 공간은 신체적으로 정신적으로 사회적으로 문화적으로 형성된다. 개인 공간은 중심이동이 없는 상태에서 팔을 뻗거나 다리를 뻗어 사용할 수 있는 공간까지를 일컫는다. 이는 구로 이루어져 있으며 누워 있는 움직임은 반구로 이루어진다. 이러한 공간 안에서의 움직임은 공간의 높낮이, 움직임의 이동경로 그리고 진행방향을 관찰할 수 있다. 높낮이는 아주 높게(Place High)·중간높이(Place Middle)·아주 낮게(Place Low)로 나눌 수 있으며, 움직임의 이동경로는 신체를 중심으로 가까운 거리(Near Space)·중간 거리(Middle Space)·먼 거리(Far Reach Space)가 있다. 움직임의 진행방향으로는 움직임이 중심을 지나가는 중심적 경로(Central Pathway)와 가장자리를 지나가는 원거리 경로(Peripheral Pathway) 그리고 움직임의 경로가 중심과 가장자리의 중간을 가로 지르거나 뻗어가는 횡단적 경로(Transversal Pathway)로 진행방향을 묘사한다. 이 방향에는 27개의 방향을 가지고 있으며, 라반은 움직임의 높낮이와 방향을 [그림 8]과 같은 공간기호로서 표현해 주고 있다.



[그림. 8] 27개의 공간기호(강성범, 2007)

또한 공간 안에서 선을 중심으로 일차원적인 공간(Dimension), 면을 중심으로 하는 이차원적인 공간(Plane), 그리고 사선이 중심이 되는 삼차원적인 공간(Diagonal)으로 나뉘어 움직임을 관찰, 분석할 수 있다. 일차원적인 공간은 선적인 공간으로 수직선, 수평선, 시상선이다. 이러한 일차원적인 공간은 위와 아래(Vertical Dimension)를 연결하는 수직선, 측면과 측면(Horizontal Dimension)을 연결하는 수평선, 앞과 뒤(Sagittal Dimension)를 연결하는 시상선으로 나타낸다. 일차원공간에서는 두 개의 방향과 한 개의 잡아당기는 힘에(Spatial Pull) 의해 만들어지며, 이 공간은 매우 안정적이다. 이차원적인 공간은 선적인 공간에서 한 단계 발전하여 면적인 공간으로 만들어진다. 이 공간 또한 수직면(Vertical Plane), 수평면(Horizontal Plane), 시상면(Sagittal Plane)으로 면을 중심으로 하는 공간을 말한다. 이 공간은 각각 네 가지의 방향과 두 개의 잡아당기는 힘을 갖게 되는데, 이 면적인 공간에서는 두 개의 힘이 있긴 하지만 힘이 균등하지 않기 때문에 불안정한 공간이라 할 수 있다. 마지막으로서는 사선이 중심이 되는 삼차원적인 공간이다. 이 공간은 신체의 중심을 통과하는 네 개의 정사선으로 연결되기 때문에 세 개의 수직적 힘과 수평적 힘 그리고 시상적 힘이 균등하게 작용하여 사선의 양 끝점이 만들어지므로 사선의 삼차원의 공간은 매우 안정적인 공간이다.

III. 파소도블레의 움직임의 원리

1. 파소도블레의 주요 포지션

파소도블레의 남 여 무용수의 기본자세는 골반은 절대 움직이지 않으며, 두 무용수 모두 골반이 약간 앞으로 내민다. 두 무용수가 잡고 있는 손은 눈높이보다 약15cm 높게 위치한다. 다른 라틴 댄스와 마찬가지로 발이 바닥에 더 자주 닿을수록 안정감이 생기며, 무게 중심을 정확히 잡는 것이 가장 중요하다. 주로 스텝을 먼저 시작하여 몸을 움직이고 스텝이 끝나면 몸이 멈춰지면서 동작도 끝나게 된다. 이 춤은 스텝 위주로 몸동작을 만드는 것이 특징이다.

1) 클로즈 홀드 포지션(Closed Hold Position)

파소도블레의 모든 피겨는 특별하게 포지션을 지정하지 않으면 거의 클로즈 홀드 포지션으로 시작한다. 이 포지션은 파트너와 15cm정도 떨어져 마주 향하여 선 형태로 가벼운 몸의 접촉이 있으며 여자 무용수가 남자 무용수의 약간 오른쪽에 선다. 파소도블레의 클로즈 홀드 포지션을 행할 때 두 무용수의 잡고 있는 손은 다른 종목들에 비해 높이 올라간 탑 포지션에 위치한다.

2) 프롬나드 포지션(Promenade Position)

남자 무용수의 상체 오른쪽과 여자 무용수의 상체 왼쪽이 접촉했을 때 몸의 반대쪽이 V자 모양으로 열린 상태이다. 이는 클로즈 홀드 포지션에서 각각 $\frac{1}{8}$ ⁶⁾

6) 각 방향의 45턴을 말한다.

턴을 했을 때 남자무용수는 왼편에 여자무용수는 오른편에 서서 V자 모양이 된다. 즉, 여자 무용수가 남자 무용수의 오른쪽에 서있는 자세이다. 이 포지션에서는 25cm이상의 간격으로 떨어지게 되며, 두 무용수의 팔은 팔꿈치를 구부려 원을 만들어 둥글게 모양을 만들어 주고, 잡고 있는 손은 허리 부분에 위치한다. 두 무용수의 발 방향은 LOD방향을 향해 열려 있다.

3) 카운터 프롬나드 포지션(Counter Promenade Position)

이 포지션은 프롬나드 포지션 자세의 반대 방향으로 여자 무용수가 남자 무용수의 왼편에 위치한다. 프롬나드와 마찬가지로 두 무용수 사이의 간격은 25cm정도 간격을 둔다. 이 포지션은 두 무용수가 잡고 있는 손은 어깨로부터 12cm정도 위로 들어 올리는데 이때 옆구리를 위로 늘려주면 도움이 된다. 남자 무용수는 오른쪽으로 $\frac{1}{8}$ 턴을 하고, 여자 무용수는 왼쪽으로 $\frac{1}{8}$ 턴을 한다. 남자 무용수의 오른팔은 둥글게 만들어 여자 무용수의 어깨 아래에 위치하고, 여자 무용수는 남자 무용수가 만든 둥근 팔 모양을 따라 왼팔로 밖에서 감싸듯이 둥글게 모양을 만들어 준다.

4) 스페니쉬 라인(Spanish Line)

이 포지션은 남·여 성 구분 없이 모두 할 수 있는 포지션으로 남자의 방향에서 여자는 반대 방향으로 자세를 취하면 된다. 스페니쉬 라인은 한 발에 무게를 두고 다른 한 발은 중심 있는 발의 앞에 무릎을 구부린 채 발꿈치를 들어 올려 발끝을 세운다. 이때 상체는 약간 뒤로 젖혀지는 듯한 느낌으로 서게 된다. 남·여 모두 같은 자세로 이루어지며, 주로 앞으로 나갈 때 사용한다.

2. 파소도블레의 움직임 기법

1) 서 플레이스(SUR PLACE)

<표. 6> 서 플레이스 동작 기법

	스텝	카운트	박자	발의 형태	퓌워	액션 사용	바디 턴
남 자	1	1	1	RF ⁷⁾ 제자리	B ⁸⁾	발의 무게중심은 강하 고 짧게 바닥을 지긋이 누르며 이동	턴량 없음
	2	2	1	LF ⁹⁾ 제자리			
	3	1	1	RF 제자리			
	4	2	1	LF 제자리			
여 자	1	1	1	LF 제자리	B	발의 무게중심은 강하 고 짧게 바닥을 지긋이 누르며 이동	턴량 없음
	2	2	1	RF 제자리			
	3	1	1	LF 제자리			
	4	2	1	RF 제자리			

① 웨이핑(Shaping)

스텝 1-4하는 동안 클로즈 홀드를 유지한다.

② 방향(Alinment)

몸의 방향은 한곳을 유지하기도 하고 다음 휘겨에 따라 방향전환을 할 수 있다.

③ 리듬(Rhythm)

음악의 시작부분에서 카운트 1,2,3,4 또는 5,6,7,8을 하게 되며 각 스텝에서 각 각의 액센트 비트를 갖고 있다.

이 동작은 제자리스텝으로 주로 사용하는데, 연결하는 다음 휘겨에 따라서 턴을 하며 방향을 바꿀 수 있다.

7) RF : Right Foot, 오른발의 약어

8) B : Ball, 발의 앞부분

9) LF : Left Foot, 왼발의 약어

2) 어택(ATTECK)

<표. 7> 어택 동작 기법

	스텝	카운트	박자	발의 형태	풋워크	액션 사용	바디 턴
남자	1	1	1	RF 제자리	Bflat ¹⁰⁾	어펠(Appel) ¹¹⁾	-
	2	2	1	LF 앞으로	Hflat ¹²⁾	행진(March) ¹³⁾	1/4 L ¹⁴⁾
	3	1	1	RF 옆으로	B	옆으로 가기	
	4	2	1	LF을 RF에 모음	Bflat	중심이동하며 발 모으기	-
여자	1	1	1	LF 제자리	Bflat	어펠(Appel)	-
	2	2	1	RF 뒤로	Bflat	뒤로 가기	1/4 L
	3	1	1	LF 옆으로	B	옆으로 가기	
	4	2	1	RF을 LF에 모음	Bflat	중심이동하며 발 모으기	-

① 웨이핑(Shaping)

클로즈 홀드로 시작 한다. 스텝 2,3,4에 남자의 왼쪽 옆구리에서 팔을 원을 그리듯 밖으로 돌려 허리선에서 위치한다.

② 방향(Alinment)

센터(Center)를 보고 시작해서 LOD 역방향으로 끝낸다.

③ 스웨이 (Sway)

남자 : 스텝 2,3,4에 남자는 왼쪽 기울기(L)

여자 : 스텝 2,3,4에 오른쪽 기울기(R)

이 동작의 처음 스텝에서 무릎을 구부리기 시작하여 휘겨가 끝날 때까지 내려간 상태로 자세를 취한다.

10) Bflat : Ball flat, 발의 앞부분부터 뒤꿈치 순서로 바닥에 닿는다.

11) Appel : 동작의 시작을 알릴 때 또는 방향전환을 할 때 주로 사용하는 동작

12) Hflat : Heel flat 발의 뒤꿈치 앞부분 순서로 바닥에 닿는다.

13) March : 발의 뒤꿈치를 먼저 사용하여 춤을 추는 동작이다.

14) 왼쪽으로 90도 턴을 한다.

3) 식스틴(SIXTEEN)

<표. 8> 식스틴 동작 기법 (남자)

	스텝	카운트	박자	발의 형태	풋워크	액션 사용	바디 턴
남	1	1	1	RF 제자리	Bflat	어펠(Appel)	-
	2	2	1	PP에서 LF이 옆으로	Hflat	행진(March)	1/8 L
	3	1	1	PP에서 RF이 앞으로 교차	Hflat	행진(March)	-
	4	2	1	LF 옆으로	Bflat	앞으로 가서 터닝	3/8 R ¹⁵⁾
	5	1	1	RF 뒤로 (오른쪽 어깨 리드로)	Bflat	뒤로 가는 걸음	
	6	2	1	LF 뒤로 (파트너의 바깥쪽으로)	Bflat	뒤로 가는 걸음	-
	7	1	1	RF을 LF에 모음	Bflat	중심이동하며 발 모으기	1/4 R
자	8	2	1	LF 제자리	flat	제자리 스텝	-
	9	1	1	RF 제자리		제자리 스텝	-
	10	2	1	LF 제자리		제자리 스텝	-
	11	1	1	RF 제자리		제자리 스텝	-
	12	2	1	LF 제자리		제자리 스텝	-
	13	1	1	RF 제자리		제자리 스텝	-
	14	2	1	LF 제자리		제자리 스텝	-
	15	1	1	RF 제자리		제자리 스텝	-
	16	2	1	LF 제자리		제자리 스텝	-

15) 오른쪽으로 135도 턴을 한다.

<표. 9> 식스틴 동작 기법 (여자)

	스텝	카운트	박자	발의 형태	풋웍	액션 사용	바디 턴
여 자	1	1	1	LF 제자리	Bflat	어펠(Appel)	-
	2	2	1	PP에서 RF 옆으로	Hflat	행진(March)	1/8 R
	3	1	1	PP에서 LF이 앞으로 교차	Hflat	행진(March)	-
	4	2	1	RF 옆으로	Hflat	행진(March)	1/8 R
	5	1	1	LF 앞으로 (왼쪽 어깨 리드로)	Bflat	앞으로 걸음	
	6	2	1	RF이 파트너의 바깥 쪽으로	Hflat	행진(March)	-
	7	1	1	LF 옆으로	B	앞으로 가서 터닝	3/4R ¹⁶⁾
	8	2	1	PP에서 RF 제자리	Bflat	제자리에서 중심 바꾸기	
	9	1	1	PP에서 LF이 앞으로 교차	Hflat	행진(March)	-
	10	2	1	RF 옆으로	B	앞으로 가서 터닝	1/4 L
	11	1	1	CPP에서 LF 제자리	Bflat	제자리에서 중심 바꾸기	
	12	2	1	CPP에서 RF 앞으로 교차	Hflat	행진(March)	1/4 R
	13	1	1	LF 옆으로	B	앞으로 가서 터닝	
	14	2	1	PP에서 RF 제자리	Bflat	제자리에서 중심 바꾸기	-
	15	1	1	LF이 파트너 앞쪽으로	Hflat	행진(March)	1/8 L
	16	2	1	RF을 LF에 모음	Bflat	중심이동하며 발 모으기	

16) 오른쪽으로 270도 턴을 한다.

① 웨이핑(Shaping)

스텝 1 : 클로즈 홀드로 시작, 스텝 2 : PP, 스텝 4 : 클로즈 홀드
스텝 8 : 피피(PP), 스텝 11 : 씨피피(CPP), 스텝 14 : 피피(PP),
스텝 16 : 클로즈 홀드로 끝낸다.

② 방향(Alinment)

남자 : LOD를 따라 무대 바깥 쪽, 벽(Wall)을 보고 시작하여, 무대 안쪽
의 센터(Center)로 끝낸다.

여자 : LOD를 따라 벽(Wall)을 뒤로 시작하여, 스텝 8에 반대쪽 LOD의
DW을 보고, 무대 안쪽 센터(Center)를 뒤로 하여 끝낸다.

③ 기울기(Sway)

남자 : 스텝 4,5,6와 스텝 11에 오른쪽 기울기(R), 스텝 7,8,13과 스텝 14
에 왼쪽 기울기(L)

여자 : 스텝 4.5에 왼쪽 기울기(L)

4) 프롬나드 투 카운터 프롬나드(PROMENADE TO COUNTER PROMENADE)

<표. 10> 프롬나드 투 카운터 프롬나드 동작 기법

	스텝	카운트	박자	발의 형태	풋워크	액션 사용	바디 턴
남 자	1	1	1	RF 제자리	Bflat	어펠(Appel)	-
	2	2	1	PP에서 LF 옆으로	Hflat	행진(March)	1/8 L
	3	1	1	PP에서 RF이 앞으로 교차	Hflat	행진(March)	-
	4	2	1	LF 옆의 약간 뒤로	B	앞으로 가서 터닝	3/4R
	5	1	1	CPP에서 RF 옆으로	Bflat	옆으로 가기	
	6	2	1	CPP에서 LF이 앞으 로 교차	Hflat	행진(March)	-
	7	1	1	RF 앞으로	Hflat	행진(March)	1/8R
	8	2	1	PP에서 LF옆으로	Hflat	행진(March)	
여 자	1	1	1	LF 제자리	Bflat	어펠(Appel)	-
	2	2	1	PP에서 RF 옆으로	Hflat	행진(March)	1/8R
	3	1	1	PP에서 LF이 앞으로 교차	Hflat	행진(March)	-
	4	2	1	RF이 앞으로	Hflat	행진(March)	1/4R
	5	1	1	CPP에서 LF 옆으로	Hflat	행진(March)	
	6	2	1	CPP에서 RF이 앞으 로 교차	Hflat	행진(March)	-
	7	1	1	LF 옆의 약간 뒤로	B	앞으로 가서 터닝	5/8R 17)
	8	2	1	PP에서 RF 옆으로	Bflat	옆으로 가기	

17) 오른쪽으로 225도 턴을 한다.

① 셰이핑(Shaping)

스텝 1 : Close Hold로 시작, 스텝 2 : PP자세를 만들고, 스텝 5 : CPP로 이루어, 스텝 8 : PP로 끝낸다.

② 방향(Alinment)

남자 : LOD를 따라 무대 바깥 쪽, 벽(Wall)을 보고 시작하여, 스텝 6에 발은 Center로 이동하는 움직임은 CPP의 LOD로, 스텝 8에 PP의 DC로 끝낸다.

여자 : LOD를 따라 무대 바깥쪽을 뒤로하여, 스텝 6에 CPP의 LOD로 이동하며, 스텝 8에 PP의 DC 방향으로 끝낸다.

③ 기울기(Sway)

남자 : 스텝 4,5,6에 오른쪽 기울기(R)

여자 : 스텝 4,5,6에 왼쪽 기울기(L)

5) 그랜드 서클(GRAND CIRCLE)

<표. 11> 그랜드 서클 동작 기법

	스텝	카운트	박자	발의 형태	풋워크	액션 사용	바디 턴
남 자	1	1	1	PP에서 RF이 몸 앞으로 교차	Bflat	스텝 1에서 오른발이 왼발을 가로질러 간다. 발의 턴 없이 몸만 왼쪽으로 턴한다. 발과 몸이 같이 턴하고 PP로 끝낸다	-
	2	2	1	스텝 1과 같은 상태로 유지	-		1/8L
	3	1	1				
	4	2	1				
	5	1	1	두발이 왼쪽으로 돌아 PP로 끝낸다			3/8L
	6	2	1				
	7	1	1	PP에서 RF 앞으로 교차	Hflat	행진(March)	-
	8	2	1	LF을 RF에 모음	Bflat	중심이동하며 발 모으기	1/8R
여 자	1	1	1	PP에서 LF이 앞으로 교차	Hflat	행진(March)	-
	2	2	1	PP에서 RF 앞으로	B	파소도블레의 기본 움직임으로 전진하며 왼쪽으로 돈다	1/2L ¹⁸⁾
	3	1	1	PP에서 LF 앞으로	B		
	4	2	1	PP에서 RF 앞으로	B		
	5	1	1	PP에서 LF 앞으로	B		
	6	2	1	PP에서 RF 앞으로	B		
	7	1	1	PP에서 LF 앞으로 교차	Hflat	행진(March)	-
	8	2	1	RF을 LF에 모음	Bflat	중심이동하며 발 모으기	1/8L

① 셰이핑(Shaping)

스텝 1에 PP로 시작하여, 스텝 8에 Closed Hold로 끝낸다.

② 방향(Alignment)

이 동작은 앞의 휘겨에 따라 달라진다.

③ 스웨이(Sway)

남자 : 스텝 2,3,4,5와 6에 왼쪽 기울기(L)

여자 : 없음

18) 왼쪽으로 180도 턴을 한다.

6) 스페니쉬 라인(SPANISH LINE)

<표. 12> 스페니쉬 라인 동작 기법(남자)

	스텝	카운트	박자	발의 형태	풋웍	액션 사용	바디 턴
남 자	1	1	1	PP에서 RF이 앞으로 교차	Hflat	행진(March)	-
	2	2	1	LF이 옆으로	Bflat	앞으로 가서 터닝	1/2R
	3	1	1	RF 뒤로(발끝을 밖으로 돌림)	Bflat	뒤로 걸음	
	4	2	1	LF 발끝을 세워서 체중 없이 포인트	T ¹⁹⁾	무릎을 구부리고 뒷꿈치를 올려주며, 몸은 발과 교차 오른쪽무릎은 곧게 편다(스페니쉬라인 자세)	3/4L
	5	1	1	Open CPP에서 LF 앞으로	Hflat	행진(March)	
	6	2	1	RF 옆으로	Bflat	앞으로 가서 터닝	
	7	1	1	LF 뒤로(발끝을 밖으로 돌림)	Bflat	뒤로 걸음	
	8	2	1	RF 발끝을 세워서 체중 없이 포인트	T	무릎을 구부리고 뒷꿈치를 올려주며, 몸은 발과 교차 왼쪽무릎은 곧게 편다(스페니쉬라인 자세)	

19) T : Toe, 발가락의 끝부분이 바닥에 닿는 발의 모양.

<표. 13> 스페니쉬라인 동작기법(여자)

	스텝	카운트	박자	발의 형태	풋워크	액션 사용	바디 턴
여 자	1	1	1	PP에서 LF이 앞으로 교차	Hflat	행진(March)	-
	2	2	1	RF이 옆으로	Bflat	앞으로 가서 터닝	1/2L
	3	1	1	LF 뒤로(발끝을 밖으로 돌림)	Bflat	뒤로 걸음	
	4	2	1	RF 발끝을 세워서 체중 없이 포인트	T	무릎을 구부리고 뒷꿈치를 올려주며, 몸은 발과 교차 왼쪽무릎은 곧게 편다 (스페니쉬라인 자세)	
	5	1	1	Open CPP에서 RF 앞으로	Hflat	행진(March)	
	6	2	1	LF이 옆으로	Bflat	앞으로 가서 터닝	
	7	1	1	RF 뒤로(발끝을 밖으로 돌림)	Bflat	뒤로 걸음	
	8	2	1	LF 발끝을 세워서 체중 없이 포인트	T	무릎을 구부리고 뒷꿈치를 올려주며, 몸은 발과 교차 왼쪽무릎은 곧게 편다 (스페니쉬라인 자세)	

① 웨이핑(Shaping)

스텝 1 : PP로 시작, 스텝 2 : 오른손을 풀어주며, 스텝 3 : 왼손을 풀어준다.
스텝 4 : 스페니쉬 라인을 만든다. 스텝 8에 반대의 스페니쉬 라인을 만든다.

② 방향(Alignment)

LOD의 PP방향으로 시작하여, 스텝 4에 LOD 역 방향에서 스페니쉬 라인 자세로 만들고, 마지막은 LOD에서 스페니쉬 라인 자세로 끝낸다.

7) 세퍼레이션(SEPARATION)

<표. 14> 세퍼레이션 동작 기법

	스텝	카운트	박자	발의 형태	풋워크	액션 사용	바디 턴
남 자	1	1	1	RF 제자리	Bflat	어펠(Apple)	-
	2	2	1	LF 앞으로	Hflat	행진(March)	-
	3	1	1	RF을 LF에 모음	B	중심이동하며 발 모으기	-
	4	2	1	LF 제자리	B	Sur Place ²⁰⁾	-
	5	1	1	RF 제자리	B		-
	6	2	1	LF 제자리	B		-
	7	1	1	RF 제자리	B		-
	8	2	1	LF 제자리	Bflat		-
여 자	1	1	1	LF 제자리	Bflat	어펠(Apple)	-
	2	2	1	RF 뒤로	Bflat	뒤로 걸음	-
	3	1	1	LF 뒤로	B	뒤로 걸음	-
	4	2	1	RF을 LF에 모음	T	중심이동하며 발 모으기	-
	5	1	1	LF 앞으로	T	Basic Movement ²¹⁾	-
	6	2	1	RF 앞으로	B		-
	7	1	1	LF 앞으로	B		-
	8	2	1	RF 앞으로	Bflat		-

① 셰이핑(Shaping)

스텝 1 : 클로즈 홀드로 시작하여, 스텝 3 : 남자의 오른손을 풀어준다.
스텝 4 : 오픈 포지션(Open Position)으로 만들어 주고, 스텝 8 : 다시 클로즈 홀드로 끝낸다.

② 방향(Alignment)

남자는 역 LOD를 앞으로, 여자는 역 LOD를 뒤로 한다.

③ 올라가기와 내려가기(Rise And Fall)

이 액션은 여자가 스텝 1,2에서 내려가고, 스텝 3,4에 높은 포지션으로 만들고, 스텝 4,5,6,7,8은 파소도블레의 자세로 끝낸다.




20) <표 5> 참고


21) 파소도블레의 기본 동작의 걷는 움직임

IV. LMA에 의한 파소도블레의 움직임 분석

1. 움직임의 특성과 LMA적용

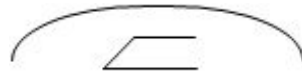
1) 서 플레이스(SUR PLACE)

서 플레이스는 상대방의 행동을 주시하고, 경계하며 호흡을 가다듬어 다음 공격을 하기 위한 준비단계의 동작을 묘사한다. 서 플레이스의 자세에서는 남, 여 두 무용수가 클로즈 홀드의 자세로 하이포지션을 취하는데 신체의 머리부터 발끝까지 연결된 역동적 연결(Dynamic Alignment)²²⁾로 자세를 유지하고 있다. 스텝 1에서 4까지의 움직임은 발끝으로 신체를 계속 위로 들어 올리는 호흡의 지지()와 몸통의 지지(Core Support)를 사용하여 몸통의 형태가 계속 확장되는 형태이며, 이때 신체의 공간사용은 일차원 공간의 수직선상에서 제자리에서 위로의 공간을 유지하고 있다. 서 플레이스의 신체의 기본 움직임사용은 클로즈 홀드 자세를 취할 때 남자의 왼쪽 팔꿈치와 여자의 오른쪽 팔꿈치를 접어서 사용하는 접기()움직임으로 나타나며, 라틴댄스의 기본적인 홀드의 특징을 잘 나타내 주고 있다. 서 플레이스는 조심스럽게 상대에게 집중하기 위해 주로 소폭의 스텝으로 이동경로()를 사용하면서 절제적 흐름 에포트와 호흡의 지지만으로 이동하는 작은 움직임으로 표현하고 이다.

서 플레이스의 에포트 요인은 한발 한발 옆으로 움직일 때의 움직임에서 절제적인 흐름()에포트 요인을 사용하여 무용수 자신의 내면의 에너지

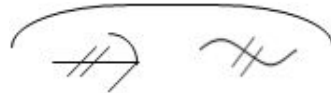
22) 신체의 조화로운 연결과 결합을 의미하며 환경과의 관계와 움직임의 변화에 대해 신체의 방향이 정확하고 감각적으로 반응할 수 있다.

를 통제하고 있으며, 이는 다음 동작을 준비하는 것처럼 보인다. 남. 여 무용수의 시선에서 서로에게 강한 관심을 나타내며 상대방에게 초점을 두는 것은 직접적인 공간(/) 에포트 요인을 사용하고 있다. 이와 같은 공간 에포트의 사용은 파소도블레의 기원이 되는 투우에서 황소와 투우사의 경기를 볼 때 서로 견제하면서 승부를 위해 눈빛으로 먼저 서로를 제압하려는 장면과도 연관되어진다. 서 플레이스의 동작에서 에포트의 사용은 [그림. 9]와 같이 절제적 흐름 에포트와 직접적 공간 에포트가 결합하여 희미한 상태(\sphericalangle)의 에포트 조합으로 나타나고 있다.



[그림. 9] 서 플레이스의 에포트 구문

두 무용수의 웨입의 형태는 직접적인 공간 에포트 사용으로 서로를 의식하는 방향지향적 움직임(\rightarrow) 웨입으로 나타났으며, 동시에 신체의 강한 형태의 웨이핑(\sphericalangle)을 사용하고 있다. 이와 함께 신체 전체의 부피감을 보여주면서 동시에 무용수 내면으로부터 뿜어져 나오는 에너지를 표현하고 있다. 이는 무용수 자신에게 또는 상대방에게 집중하면서 에너지를 위로 천천히 끌어 올려 다음의 움직임을 준비하는 형태로 보여진다. 신체가 옆으로 이동하는 스텝에서는 방향 지향적 움직임(\rightarrow) 웨입으로 나타나고 있다. 스텝 하는 동안 팔을 펼치는(\sphericalangle) 웨이핑의 움직임과 함께, 위로 올라가는(\uparrow) 웨이핑의 움직임으로 나타났다. 서 플레이스의 웨입구문은 [그림. 10]과 같다.














[그림. 10] 서 플레이스의 웨입 구문

이 동작의 공간사용은 두 무용수가 움직임이 거의 없어 일반 공간보다는 개인공간을 사용하고 있는 것처럼 보이지만, 손을 잡고 상대에게 집중하여 초점을 맞추고 옆으로 조금씩 이동하는 스텝을 보면 일반 공간을 사용하고 있다고 할 수 있다. 스텝 내내 발끝의 지지로 신체를 들어 올려 높은 높이(High Level)의 공간을 사용하였고, 두 무용수는 중간거리를 사용하면서 서로에게 집중하듯 움직임을 거의 드러내지 않고 있음을 알 수 있다. 일반 공간을 사용하면서도 거의 움직임이 없이 호흡으로만 연결시켜 수직 상승하는 움직임으로 일차원 공간의 수직 공간을 활용하고 있다. 두 무용수가 손을 잡고 홀드 한 상태로 소폭의 이동 움직임을 하는 것은 이차원 공간을 사용하는 것으로 나타났다.

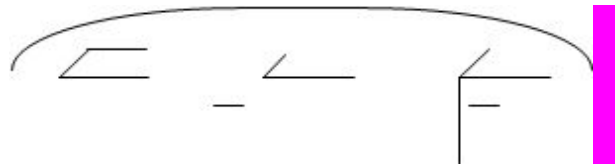
2) 어택(ATTECK)

어펠을 시작으로 하는 어택의 신체자세는 클로즈 홀드 된 두 무용수의 팔을 통해 각자의 긴장감을 전달하고, 각 무용수의 신체는 머리부터 발끝까지 이어지는 역동적인 연결로 이루어져 있으며, 두 무용수의 움직임은 중심이동(↖)에 의한 앞으로의 이동경로(→)와 옆으로의 이동경로(↗)를 사용하고 있다. 스텝 1에서의 어펠 액션은 에너지를 강하게 아래로 내리 누르는 듯한 움직임으로 무릎이 접혀지는 접기(↘)의 움직임을 사용하고 있다. 이는 강한 느낌과 함께 다음 스텝으로 들어가기 위한 신호로 보여 진다. 또한 스텝 4에서도 두 무용수의 연결되어진 팔과 다리의 무릎이 접혀진(↘)

)움직임을 사용하고 있고, 두 무용수의 팔은 다리 옆에서 펼쳐지다가 다시 안으로 원을 그리며 모으기()의 기본 액션을 사용하고 있다. 팔이 모아져서 허리 부분에 위치할 때의 자세에서는 원거리 경로에서 가까운 경로로 이어지고 있다. 동작의 전체적 움직임은 에너지를 밖으로 내보내기 보다는 몸 안의 중심으로 힘이 모아지는 중심적 공간 긴장(Central Special Tension)²³⁾의 움직임으로 보여 진다.

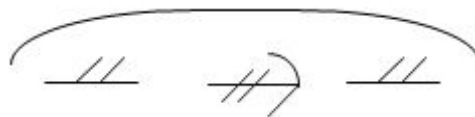
어택의 움직임에서 나타나는 에포트는 네 가지 요인 모두를 관찰할 수 있었다. 스텝 1,2의 움직임에서는 절제적 흐름 에포트() 위에 직접적 공간 에포트()를 사용하다가 스텝3,4에에서는 각자 자신의 내면으로 돌아가고 있다. 스텝 3의 다리를 뺀어 끄는 움직임에서는 절제적 흐름 에포트()의 사용과 느려지는 시간 에포트()를 사용하고, 스텝 4에서는 절제적 흐름 에포트() 요인 위에 순간적 시간 에포트()과 강한 무게 에포트()를 사용하여 다리를 빠르게 모으는 움직임으로 나타났으며, 직접적 공간 에포트를 사용하다가 각자 자신의 내면으로 돌아가고 있다. 따라서 어택의 동작의 에포트의 결합은 스텝 1에서는 절제적 흐름 에포트 요인과 직접적 공간 에포트 요인이 결합한 회미한 상태의 에포트() 조합으로 관찰되어지며, 스텝 3의 절제적 흐름 에포트 요인과 느려지는 시간 에포트 요인이 결합한 유동적 상태() 에포트 조합으로 천천히 이루어지는 것 같으면서도 갑작스런 변화의 특징을 나타내고 있다. 또한 스텝 4는 절제적 흐름 에포트, 순간적 시간 그리고 강한 무게 에포트가 결합한 열정 충동의 에포트() 조합으로 나타났다. 어택에서 관찰되어진 에포트 구문은 [그림. 11]과 같다.

23) 안으로 모아 지는 보이지 않는 힘



[그림. 11] 어택의 에포트 구분

어택의 움직임의 웨입 요소는 강한 웨입 흐름(//)과 공간에서 변화되어 나타나는 방향지향적 웨입(//➔)의 움직임으로 보여진다. 두 무용수가 서로 마주 보고 있는 자세로 스텝 2에서 남자무용수가 앞으로 나아가는(_//) 움직임과 이와 반대로 여자무용수는 후퇴하는(// _) 움직임으로 보여진다. 스텝 3의 옆으로 이동하는 스텝에서는 다리가 옆으로 펼쳐지는(//) 움직임으로 이루어진다. 스텝 2.3에서는 두 무용수의 홀드 되어진 팔이 밖에서 안으로 원을 그리듯 궁형의 방향 지향적(//➔) 움직임을 사용하고 있다. 동작의 전체적인 움직임에서는 강하게 작용하고 있는 웨입 흐름(//) 위에 중심 이동과 이동경로에 의한 방향지향적 움직임(//➔)에서 다시 강한 웨입 흐름(//)으로의 움직임으로 나타났다. 어택에서 나타난 웨입은 [그림. 12]의 구분으로 보여진다.










[그림. 12] 어택의 웨입 구분



어택의 공간 사용은 두 무용수가 처음부터 끝까지 함께 하는 가까운 거리의 공간 사용과 중심 이동에 의한 스텝 2,3,4에서 중간높이를 사용하면서 무릎을 약간 구부려 전진하고 있다. 또한 두 무용수가 한 몸이 되어 움직이는 것으로 공간 사용면에서는 이차원 공간을 사용하였으며, 이때 옆으로 펼쳐

진 팔과 손은 허리 옆으로 들어오는 중심적 경로를 사용하였고, 강한 웨입 흐름과 함께 에너지가 자신의 내면으로 모아지는 중심적 공간 긴장을 사용하고 있다.

3) 식스틴(SIXTEEN)

식스틴은 16카운트로 이루어진 동작으로, 투우사가 황소를 유인하는 프롬나드 8소절과 망토로 황소를 현혹시키는 휘트(Huit) 8소절로 이루어져 있다. 이 동작에서는 남, 여가 함께 움직이지만 남자무용수와 여자무용수의 동작이 서로 다르게 움직인다는 것을 발견할 수 있다. 그러나 여자 무용수는 남자무용수에 의해 여자무용수의 움직임이 표현되어야 한다. 두 무용수 동작은 처음부터 끝까지 클로즈 홀드의 포지션을 유지하여 움직임을 하는 역동적 연결로 이루어져 있다. 스텝 1부터 8까지는 신체 전체의 중심 이동에 의한 행진의 움직임을 사용하고 춤의 특징인 LOD를 따라 이동하고 있다. 스텝 9부터 16까지 움직임은 PP와 CPP의 포지션을 사용한 다. 이는 투우사가 황소를 현혹시켜 유인하기 위해 망토를 휘두르는 장면을 연출하는 동작으로 남자 무용수는 투우사를, 망토는 여자 무용수를 의미한다. 남자무용수의 망토를 휘두르는 움직임에서는 다리를 고정시켜 개인 공간 안에서 중심이동은 하지 않고 상체의 움직임으로만 표현하고 있는 것으로 나타났다. 이는 다리의 움직임이 절제적 흐름 위에 몸통에 의한 지지로 상체의 움직임을 자유롭게 함으로써 여성 무용수가 표현하고 있는 망토의 움직임을 최대한 크게 나타내기 위한 것으로 보여 진다. 몸통의 지지를 사용하여 무릎을 구부리는 접기()와 펴기()를 반복하는 것은 몸통의 역동적 연결을 유지하여 움직임이 유연하게 연결되도록 도와주고 있다. 이렇게 통제되어 있는 다리의 움직임은 상체의 움직임을 더 돋보이게 하고, 여자 무용수와의 팔, 몸통, 다리까지 역동적인 연결로 이루어진다. 상체의 움직임에서는 팔의 움직

입을 돕기 위해 회전요인을 사용하여 어깨의 관절을 돌리는()것은 망토 (여자 무용수)까지 연결되어 유연하면서도 강한 움직임으로 표현되고 있다. 직접적 공간 에포트 사용으로 황소에게 초점을 맞추고 이동경로 없이 절제적 흐름 에포트를 사용하여 상체의 움직임만을 강조하는 반면, 여자 무용수는 신체 전체가 중심이동의 사용으로 남자 주위를 맴돌며 펠릭이는 망토의 움직임을 최대한 크게 표현한다는 점을 강조하여 보여 줌으로써 남.여 무용수의 상반된 움직임을 표현하고 있다. 또한 원거리 공간적 긴장의 사용은 신체의 역동적 연결을 유지하고 신체의 일부분이 아닌 하나의 웨이핑의 형태를 유지할 수 있도록 만들어 준다. 여자 무용수의 신체의 움직임은 남자 무용수와 같이 중심이동()에 의한 방향지향적 웨이핑을 통해 에너지를 부드럽게 유지하여 망토의 움직임을 표현하였고, 남자 무용수의 움직임에 의해 웨이핑이 변화하고 있다. 특히 휘트 부분에서는 PP와 CPP의 웨이핑의 변화에 따라 스텝 9~11에서는 중심이동에 의한 왼쪽으로 도는 이동경로()를 사용하였고, 스텝 12~14에서는 오른쪽으로 도는 이동경로()를 사용하고 있다. 스텝 중 10과 13에서는 왼쪽과 오른쪽의 회전()을 각각 사용하고 있다. 이러한 이동경로와 회전의 사용은 여자 무용수의 신체가 펠릭이는 망토가 되는 움직임으로 표현되고 있다. 이때의 움직임은 에너지가 밖으로 뻗어 나갈 것 같이 보이지만, 다시 에너지를 모아서 망토의 움직임이 반대쪽으로 보내지는 형태로 보이고, 두 무용수의 에너지가 안으로 모여져 웨이핑의 한 형태로 작용하고 있음을 알 수 있다.




식스틴의 움직임에서 나타나는 에포트를 관찰한 결과, 스텝 1에서의 두 무용수의 어펠 동작은 절제적인 흐름 에포트의 사용 위에 강한 무게 에포트(), 순간적 시간 에포트()가 나타나고 있다. 이는 지쳐 있는 황소

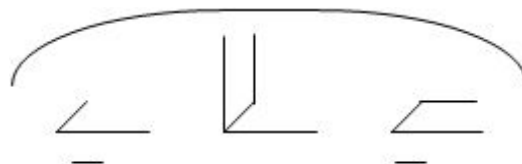
를 향해 주의를 끌기 위한 신호로 표현되고 있다. 남자 무용수의 스텝 9부터 16까지 연결된 휘트 동작은 황소의 집중력을 흐트러뜨리기 위한 망토를 펼치려는 움직임으로 해석된다. 이 움직임에서는 움직임을 표현하는 신체가 상·하체로 나뉘어진다. 상체의 움직임에서는 자유로운 흐름(\swarrow)에포트를 사용하여 여자 무용수의 움직임을 리드하고 있으며, 다리의 움직임에서는 이동경로 없이 중심이동만을 사용해 여자 무용수를 통제하고 있는데, 이는 절제적 흐름(\llcorner)에포트를 사용한 것으로 나타났다. 또한 망토를 휘두르며 자신을 스스로 통제하기 위해 한곳에 초점을 두고 있었는데 이는 직접적인 공간 에포트(\lrcorner)를 사용하는 것으로 관찰되었다. 따라서 식스틴에서 나타난 남자 무용수의 에포트는 절제적 흐름 또는 자유로운 흐름 에포트 위에 직접적 공간이 결합한 희미한 상태($\swarrow\lrcorner$)의 에포트 조합을 주로 사용하고 있다. 다음 [그림. 13]은 남자 무용수의 상·하체 에포트 구문이다.



[그림. 13] 식스틴 남자의 상·하체 에포트 구문

식스틴의 여자 무용수는 자신이 망토가 되어 움직임을 표현하고 있다. 휘트의 움직임에서는 자유로운 움직임처럼 보이지만 남자에 의해 통제 받고 있는 움직임으로 절제적 흐름(\llcorner)에포트의 사용과 스텝 7, 10, 13에서는 망토가 위로 올라가는 움직임을 표현하기 위해 가벼운 무게(\downarrow)에포트를 사용하였고, 발끝을 사용해 위로 올라가는 공간의 높낮이의 변화와 무용수의 시선에서 나타나는 에포트의 간접적인 공간(\lrcorner)요인은 여성 무용수 자

신이 망토가 되어 움직임 표현하는 것으로 나타났다. 그러나 이것 또한 남자 무용수의 통제 하에 표현되는 움직임이다. 여자 무용수의 에포트 사용은 절제적 흐름 에포트와 순간적 시간 에포트가 결합한 유동적 상태() 에포트 조합과 절제적인 흐름 에포트와 가벼운 무게 에포트, 그리고 간접적인 공간 에포트가 결합한 마술 충동()의 에포트 조합을 계속 사용하는 것으로 나타났다. 그리고 마지막 스텝에서 절제적 흐름 에포트와 순간적 시간 에포트, 직접적 공간 에포트가 결합한 환상 충동()의 에포트 조합의 사용으로 관찰되어진다. 이 동작의 전반적인 움직임의 특징은 두 무용수가 하나로 연결된 역동적인 연결로 여자 무용수는 남자 무용수가 가지고 있는 망토로 묘사되기 때문에 남자 무용수와 한 몸이 된 움직임으로 나타나고 있으며, 투우사가 흔드는 망토의 움직임(여자 무용수)은 지쳐 있는 황소로 하여금 성이 나게 함으로써 만들어 투우사를 향해 다시 공격하도록 만들어 주는 역할로 표현 된다. 다음 [그림. 14]는 식스틴의 여자 움직임에서 많이 관찰되어진 에포트 구문이다.



[그림. 14] 식스틴 여자의 에포트 구문

식스틴의 움직임에서 나타나는 웨입의 요소는 남, 여가 함께 움직이지만 남자와 여자의 동작으로 살펴 볼 때 조금은 다른 부분을 갖고 있다. 하지만 두무용수의 신체가 역동적 연결로 이루어져 있는 것으로 보면 여자 무용수의 움직임이 남자 무용수의 리드에 따라 표현되면서 두 무용수에 움직임은

웨이핑(ㄸ)으로 보여 진다. 스텝 1에서는 강한 무게 요인을 사용한 웨이핑(ㄸ)의 움직임이 나타났으며, 스텝 2부터는 방향지향적 웨입(ㄸ)으로 진행되는데 이는 지쳐있는 황소의 마음을 다시 일으키기 위한 표현으로 해석되어진다. 스텝 4,5의 움직임은 남자가 여자를 가로 막으면서 뒤로 후퇴하는(//_) 웨입 움직임을 보여 주고 있으며, 반대로 여자 무용수는 앞으로 나아가는(_//) 웨입 움직임으로 변화하고 있다. 스텝 6,7에서는 변화를 주기 위해 방향지향적(ㄸ) 움직임과 웨이핑(ㄸ)의 요소도 함께 보여 진다. 스텝 8부터 16까지 남자무용수는 망토를 휘둘러 때 스텝의 이동 없이 제자리의 움직임만으로 시선은 황소를 바라보듯 한곳에 집중하여 상체의 움직임만을 강조하는 반면, 여자 무용수는 원거리 경로와 공간적 긴장을 사용하여 펄럭이는 망토의 움직임을 최대한 크게 표현하고 있다. 남자 무용수의 휘트의 움직임에서는 양팔의 대부분은 궁형의 방향 지향적 웨입(ㄸ) 움직임으로 보여 진다. 여자 무용수의 스텝 1부터 6까지는 남자 무용수와 마찬가지로 웨입 흐름위에 방향 지향적 웨입(ㄸ)을 사용하였고, 7에서 16까지의 움직임에서는 방향 지향적 움직임위에 웨이핑의 요소가 번갈아가며 사용하고 있다. 특히 7,10,13의 스텝에서는 위로 올라가는(ㄸ) 웨이핑을 사용하였는데, 이는 남자 무용수의 리드에 의해 여자 무용수가 표현해야 하는 망토의 움직임이 잘 나타나고 있음을 알 수 있다. 식스틴의 웨입 구문은 다음 [그림. 15]와 같다.







[그림. 15] 식스틴의 남·여 웨입 구문




식스틴의 남자 무용수 움직임에서는 개인 공간과 일반 공간을 고루 사용하고 있는 것으로 나타났다. 스텝 1부터 8까지는 LOD의 진행방향에 의한 중심이동과 서로 홀드 된 포지션으로 방향 지향적 웨입 위에 여자무용수가 만들어내는 부피감 있는 형태로 인해 삼차원공간을 사용하고 있다. 이때 상대와의 거리는 중간거리의 공간을 사용하고 있으나, 여성무용수의 부피감 있는 움직임은 먼 거리의 공간적 긴장(Far Reach Spatial Tension)²⁴⁾을 사용하는 것으로 나타났다. 그리고 스텝 9부터는 이동 경로 없는 제자리의 움직임으로 양발에서는 번갈아가며 중심이동만을 사용하는 개인 공간을 사용하고 있다. 여자 무용수를 홀드하고 있는 팔이 망토(여자무용수)를 옆으로 날리기 위해 여자 무용수와 중간 거리의 공간을 사용하였고, 망토를 돌리는 팔의 움직임에서는 횡단적 경로의 사용과 먼 거리 공간적 긴장을 사용하고 있다. 이때 망토를 멀리 그리고 크게 보내기 위한 노력으로 남자 무용수는 무릎 관절을 사용하여 약간 낮게 또는 중간정도의 높낮이를 사용하고 있는 것으로 보인다. 여자무용수의 움직임에서는 스텝 1부터 8까지는 남자 무용수와 마찬가지로 방향 지향적 웨입 위에 삼차원 공간을 사용하였다. 스텝 7,10,13에서는 망토가 최대한 멀리 펄럭일 수 있도록 먼 거리의 공간 사용의 느낌을 살리고 있으며, 올라가는 웨이핑의 요소와 함께 높은 공간을 사용하여 높이 올라가는 망토 끝자락을 표현하고 있다. 투우사가 망토를 움직일 때 최대한 높고 멀리 펄럭이는 것은 황소로 하여금 망토가 크게 보일 수 있도록 시각적 효과를 갖게 하는 것이다.

4) 프롬나드 투 카운터 프롬나드(PROMENADE TO COUNTER PROMENADE)

프롬나드 투 카운터 프롬나드는 동작의 이름에서도 나타나듯이 포지션의

24) 밖으로 뻗어 나가는 보이지 않는 힘

다양한 변화를 가지고 있는 동작이다. 이 동작은 클로즈 홀드 포지션으로 시작하여 스텝 2,3에 PP를 4,5,6에 CPP로 바뀌었다가 스텝 7,8에 다시 PP로 끝낸다. 이 포지션들과 함께 파소도블레의 특징인 LOD의 진행방향을 잘 나타내주고 있으며, 사용되는 액션은 행진 걸음으로 표현되고 있음을 알 수 있다. 투우사가 황소를 유인하는 동작은 여러 가지가 있지만 이 동작 또한 황소가 활기찬 에너지로 투우사를 향해 공격성을 드러낼 때 묘사되는 동작 중의 하나이다. 따라서 두 무용수가 활기찬 에너지를 표현하기 위해 행진 걸음을 사용하였고 포지션의 변화로 투우사와 황소 각각의 공격성을 묘사하고 있다. 두 무용수의 홀드 된 자세에 의한 스텝과 동작들은 역동적 연결로 이루어지고 있다. 스텝 1에서는 어펠의 동작을 사용하여 황소로 하여금 일깨움을 주면서 방향전환을 전달하며, 스텝 2,3엔 LOD를 따라 몸 방향이 사선이 되는 PP의 자세로 무릎이 접혀지면서() 발이 나아가는 행진의 액션을 사용하고 있다. 스텝 4에 남자 무용수는 여자 무용수를 가로막으며 오른쪽으로 회전()을 하였고, 동시에 왼팔을 위로 펴면서() 변화된 CPP의 자세로 방향전환을 하고 있다. 스텝 5,6,7,8은 계속 행진의 액션을 사용하며, 스텝 7,8에서는 여자 무용수에 의해 다시 PP로 돌아가며 방향이 바뀌어진다. 이는 투우사와 황소가 서로를 공격하고 방어하는 움직임으로 해석 된다. 여자무용수의 움직임에서도 남자 무용수에 의해 진행 되다가 스텝 7,8에서는 남자 무용수를 가로막으며 오른쪽으로 회전()을 하여 다음 스텝의 방향을 바꾸는 역할을 하고 있다.

프롬나드 투 카운터 프롬나드의 에포트의 사용은 시간 에포트와 흐름 에포트로 관찰되었다. 스텝 1에서 방향을 바꾸는 움직임에서는 절제적 흐름() 에포트 위에 순간적 시간() 에포트를 사용으로 유동적 상태()의 에포트 조합을 사용하였고, 스텝 4,5에서는 남자 무용수가 회전을

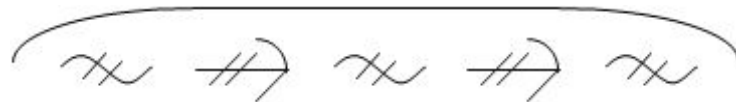
하면서 절제적 흐름(\angle)에포트 위에 순간적 시간(\prime)에포트 요인이 결합한 유동적 상태(\leftarrow)의 에포트 조합으로 나타났다. 이는 투우사가 황소를 향해 강한 접촉을 시도하며 공격성을 드러내는 동작을 묘사하는 것으로 해석된다. 스텝 7,8에서는 여자 무용수 역시 남자 무용수를 가로 막으며 오른쪽으로 회전하면서 절제적인 흐름(\angle)에포트와 순간적 시간 에포트 요인이 결합한 유동적 상태(\leftarrow)의 에포트 조합이 보여 지고 있다. 이 동작에서는 PP와 CPP에 따른 방향 전환의 스텝과 변화하는 포지션에서 아래의[그림. 16]과 같이 절제적인 흐름(\angle)을 바탕에 두고 있으면서 다른 에포트 요인이 나타나고 있음을 알 수 있다.



[그림. 16] 프롬나드 투 카운터 프롬나드의 에포트 구분

프롬나드 투 카운터 프롬나드의 웨입 요인은 웨이핑($\#$)을 사용하면서 방향지향적($\# \rightarrow$) 웨입을 동시에 사용하고 있는 것으로 나타났다. 두 무용수가 사용한 클로즈 홀드, PP, CPP포지션은 두 무용수만이 가지고 있는 에너지에 의해 작용하며, LOD를 따라 움직이는 진행 방향의 움직임에서는 방향지향적($\# \rightarrow$) 움직임이 보이고, 방향 지향적 웨입 위에 포지션에 의한 웨이핑($\#$)의 움직임이 나타나고 있다. 스텝 1에서 2로 이어질 때 클로즈 홀드에서 PP자세로 바뀌는 웨이핑($\#$)을 사용하였고, 스텝 4,5에서는 PP 자세에서 CPP자세로 변화하면서 웨이핑($\#$)을 사용하였으며, 스텝 7,8에 다시 PP로 변화하는 웨이핑($\#$)으로 나타났다. 또한 투우사와 황소간의 밀고 당기는 장면을 묘사하기 위해 스텝 4에서 남자무용수는 회전을 하기 위

해 위로 올라가는(\nearrow) 웨입의 움직임을 보여주고 있는데, 이때 여자 무용수는 나아하는($_//$) 웨입의 움직임으로 바뀌면서 투우사의 공격을 적극적으로 방어하고 있는 형태이다. 스텝 7에서는 여자 무용수가 회전을 하기 위해 위로 올라가는(\nearrow) 웨입의 움직임을 사용하고 있다. 전체적인 동작의 웨입의 사용은 클로즈 홀드 된 자세로 웨이핑을 사용하면서 정확한 공간적 의도가 포지션의 변화에 따라 나타나는 방향 지향적 웨입의 무드를 사용하고 있다. 또한 두 무용수가 진행하는 움직임에서는 몸통의 형태가 위로, 옆으로의 팽창한 웨이핑이 강하게 보여 진다. [그림. 17]은 프롬나드 투 카운터 프롬나드의 웨입 구문을 나타낸 것이다.






[그림. 17] 프롬나드 투 카운터 프롬나드의 웨입 구문






프롬나드 투 카운터 프롬나드의 공간사용은 두 무용수의 홀드 된 자세로 일관하며, 중간거리를 유지하는 것으로 나타났다. 하지만 스텝 4,7은 홀드의 변화와 함께 진로방향을 바꾸기 위한 회전을 하는 움직임으로 회전하는 무용수는 상대방을 유도하기 위해 앞을 가로막으며 가까운 거리의 공간 사용을 하는 것으로 나타났다. 이 동작의 특징은 주로 행진의 액션을 사용하는 것으로 거의 높낮이가 없지만 스텝 4와 7에서만 순간적 시간 에포트 요소를 사용해 빠른 회전을 하기 위해 발의 볼로만 위로 올라가는 웨입의 움직임으로 높은 공간사용을 하고 있다. 웨이핑의 형태가 강하게 나타나는 스텝 2,3,8의 PP와 스텝 5,6의 CPP에서는 원거리 경로를 사용하면서도 자세를 잘 유지하기 위한 먼 거리의 공간적 긴장이 엿보인다. 몸의 진행방향이 LOD를 향한 사선방향의 삼차원 공간을 사용하면서 행진 걸음으로 연결 되어 있다.








이 동작에서 나타난 삼차원 공간 사용은 LOD를 따라 진행되는 방향지향적 웨일의 사용으로 연결되어 투우사와 황소의 힘 있게 행진하는 움직임으로 표현되고 있다. 이는 두 무용수의 내면에 깔려있는 활기찬 에너지의 표현으로 서로 접촉을 시도하며 공격성을 드러내는 동작으로 잘 묘사하고 있는 것이다.

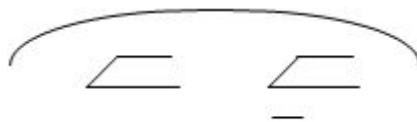
5) 그랜드 서클(GRAND CIRCLE)

그랜드 서클은 투우에서 황소가 지쳐 있을 때 투우사가 황소를 유인 하는 상태를 묘사하는 동작이다. 이 동작은 PP의 포지션으로 시작하여 마지막 스텝에 클로즈 홀드로 끝나치게 된다. 동작의 기본은 보통 8소절로 이루어져 있으나 분석된 소절은 4소절로 이루어졌다. PP에서 시작하는 이 동작에서 두 무용수의 신체는 서로의 팔에 의해 홀드 된 채로 춤을 추는 역동적 연결로 이루어져 웨이핑의 움직임까지 연결하고 있다. 남자 무용수는 중심이동이 거의 없는 개인 공간의 사용으로 스텝 1에서는 오른발이 왼발을 가로질러 앞으로 나오는 중심이동()을 사용하였으며, 스텝 2에서 남자 무용수는 이동경로 없이 신체가 상체는 위로, 하체는 아래로의 긴장을 사용하는 반대로의 긴장(Counter Tension)²⁵⁾을 사용하여 발은 강하게 바닥을 누르고 반대로 몸은 위로 끌어당겨 매우 안정적인 자세를 나타내고 있다. 또한 상체의 움직임에서는 상체가 다리의 방향과 반대로 움직이도록 오른쪽의 비틀기()를 사용하였고, 팔이 오른쪽으로 펼쳐져 여자 무용수를 최대한 멀리 보내면서 이와 함께 원거리 공간적 긴장을 사용하고 있다. 마지막 스텝에서는 순간적 시간 에포트를 사용하여 발을 모으는 모으기() 사용으로 PP에서 클



25) 중심에서 반대로 뻗어 나가려는 보이지 힘

로즈 홀드로 바뀌는 웨이핑의 변화를 표현하고, 짧은 멈춤()의 사용으로 스타카토를 나타내고 있다. 여자 무용수는 이 동작에서 남자 무용수의 리드에 의해 움직여지는 수동적인 움직임 형태로 나타나고 있다. 스텝 1부터 3까지 여자 무용수는 오른쪽으로 열린 PP자세로 중심이동()에 의해 왼쪽으로 돌며 걷는 이동경로()를 사용하여 파소도블레의 액션인 기본걸음으로 연결하고 있다. 스텝 4에서는 남자 무용수와 같이 PP 자세에서 클로즈 홀드 자세로 바뀔 때 발의 모으기() 사용과 짧은 멈춤()의 사용으로 다시 투우사에게 집중하는 것으로 해석된다.

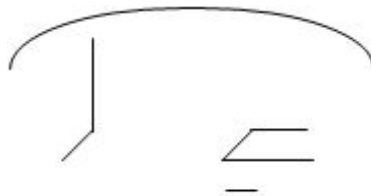
그랜드 서클에서의 에포트 구문은 [그림. 18]과 같다. 스텝 1,2,3의 남자 무용수의 에포트 요인은 투우사가 황소에게 집중하려는 듯 절제적 흐름() 에포트 위에 직접적인 공간() 에포트가 결합한 희미한 상태()의 에포트 조합으로 나타났으며, 스텝 4에서는 황소를 일깨우려는 듯 절제적 흐름 에포트() 위에 직접적 공간() 에포트와 순간적 시간() 에포트가 결합한 환상 총동()의 에포트 조합을 사용하는 것으로 나타났다.



[그림. 18] 그랜드 서클의 남자 무용수의 에포트 구문

여자 무용수는 투우사에 의해 이끌림을 당하는 움직임으로 스텝 1,2,3에 수동적인 움직임으로 간접적인 공간() 에포트를 사용하다가, 스텝 4에 투우사에게 집중하는 움직임으로 직접적인 공간() 에포트로 바뀌면서

절제적 흐름 (\angle) 에포트 사용과 순간적 시간 (\prime) 에포트를 사용하고 있다. 위와 같이 두 무용수에게서 나타난 공간 에포트 요인의 사용은 각자 다르게 사용되어지고 있다. 하지만 마지막 스텝 4에서는 같은 공간 에포트 요인의 사용으로 바뀌면서 상대방을 향해 기운을 되돌리고 있다. 스텝 4의 두 무용수의 움직임 에포트는 절제적 흐름 에포트 요소위에 직접적 공간 에포트 요인과 순간적 시간 에포트 요인이 함께 결합한 환상 충동(\triangleleft)의 에포트 조합으로 관찰되어진다. 그랜드 서클의 여자 무용수의 에포트 구문을 살펴보면 [그림. 19]와 같다.









[그림. 19] 그랜드 서클의 여자 무용수의 에포트 구문

이 동작의 웨입 요인은 스텝 하는 동안 두 무용수가 홀드 된 웨이핑과 왼쪽으로의 이동경로를 사용하면서 방향 지향적 웨입 요인을 사용하였다. 남자 무용수의 스텝 1에서는 전진하는($_//$) 움직임과 함께 웨이핑($\#$)을 사용하였으며, 스텝 2,3에서는 여전히 웨이핑의 형태를 유지하고 있으며 상체만을 회전시키는 움직임에서는 양팔을 사용한 궁형의 방향 지향적 움직임($\#$)을 사용하고 있다. 이 움직임은 투우사가 황소를 유인하면서도 끝까지 견제하려는 모습으로 해석되어진다. 스텝 4에서는 다시 웨이핑($\#$)만 나타나고 있다. 다음 [그림. 20]은 그랜드 서클의 남자 웨입 구문이다.



[그림. 20] 그랜드 서클의 남자 웨입 구문

여자 무용수는 남자 무용수와 홀드 된 채 몸통은 사선 방향을 향하고 있지만 팔은 남자 무용수를 향하고 있다. 스텝 1,2,3에서는 웨이핑()의 형태를 유지하고 있으며, 간접적 공간 에포트의 사용 위에 방향 지향적 웨입()으로 황소가 투우사에 의해 유인당하고 있는 형태를 잘 표현해 주고 있다. 스텝 4에서는 직접적인 공간 에포트의 사용이 이루어지면서 웨이핑()의 형태를 사용하였고, 다시 투우사를 향해 공격 자세로 하고 있다. 여자무용수 사용한 움직임은 스텝 1부터 투우사의 앞으로 걸어가는 액션과 왼쪽으로 도는 이동경로를 사용해 전진하는() 움직임으로 나타났으며, 투우사에 의해 움직일 수밖에 없는 황소의 움직임의 스텝 2,3에서는 방향 지향적 웨입()으로 나타났다. 스텝 4의 웨입은 남자 무용수의 변화된 웨입에 의해 여자 무용수 또한 웨이핑()의 요소로 변화 되어 다시 투우사에게 집중시 투황소의 의지로 관찰되어진다. 이러한 움직임들 요소로 변화는 방향 지향적 웨입과 웨이핑의 형태를 번갈아가며 사용하고 있는 것으로 나타났다. 그랜드 서클의 여자 웨입 구문을 살펴보면 다음[그림. 21]과 같다.



[그림. 21] 그랜드 서클의 여자 웨입 구문

그랜드 서클에서 관찰되어진 남자 무용수의 공간사용은 PP홀드로 시작하












는 스텝 1에서 이동경로 없이 신체의 중심적인 긴장을 사용하여 매우 안정적인 개인 공간을 사용하였고, 상체에서는 일반 공간의 삼차원공간의 움직임으로 시작한다. 스텝 2,3에서도 오로지 황소에게 집중된 채 개인 공간을 고집하며 높낮이가 거의 없는 중간 높이를 사용하였으며, 스텝 4에서는 중심 이동에 의해 여자 무용수와 클로즈 홀드로 다시 만나는 이차원 공간을 사용하고 있다. 여자 무용수와와의 거리는 상체의 움직임에서 원 거리 경로를 사용하는 것으로 나타났으며, 먼 거리 공간 긴장사용으로 여자 무용수를 통제하고 있었다.






여자 무용수 또한 처음부터 일반 공간의 사용과 남자 무용수와 같이 사선 방향의 삼차원공간을 사용한다. 스텝 2,3에서는 남자 무용수가 먼 거리의 공간적 긴장을 사용함으로써 여자무용수가 앞으로 나아갈 수 있도록 이끌어주는 움직임으로 먼 거리의 공간을 사용하고 있다. 이는 여자 무용수의 움직임이 남자 무용수의 리드에 의해 움직여지는 수동적인 형태의 움직임을 잘 표현하고 있는 것이다. 스텝 4에서는 남자 무용수와 마찬가지로 이차원 공간 사용으로 변화되어 황소가 가지는 마음가짐도 투우사를 향해 다시 공격성으로 변하는 것을 관찰할 수가 있다.

6) 스페니쉬 라인(SPANISH LINE)

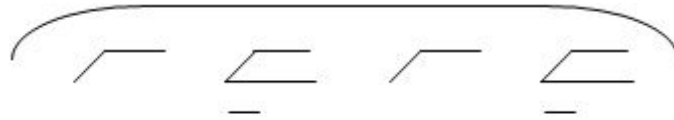
스페니쉬 라인은 플라멩고에서 유래했으며, 투우에서 투우사가 황소를 유인하는 모습 중 황소의 지친 모습이 아닌 활기찬 에너지를 가진 황소를 유인할 때의 모습을 묘사하는 동작이다. 이 동작은 파트너와 홀드 하지 않은 자세로 신체의 일부분을 강조하여 표현하며 남,녀 성 구분 없이 할 수 있는 것이 특징이다.

이 동작은 처음부터 스페니쉬 라인의 자세로 시작한다. 두 무용수의 신체는 하나의 단위로 보이는 자세를 유지하기 위해 신체의 역동적인 연결을 사





용하였다. 남자 무용수의 오른쪽 무릎을 접어()발꿈치를 들어 올려 발끝으로 포인트 하여 왼발 앞에 위치하고, 오른팔의 팔꿈치는 밖을 향해 둥글게 접혀져() 있으며, 손끝은 왼쪽 옆으로 몸통을 감싸는 웨입의 형태이다. 이때 왼팔 또한 팔꿈치가 둥글게 접힌() 채로 몸통의 뒤로 허리를 감싸는 자세이다. 여자 무용수 또한 남자 무용수와 같은 형태의 자세를 취하는데 팔과 다리는 남자 무용수와 반대쪽을 사용하여 방향이 다른 형태로 자세를 취한다. 이 같은 형태의 자세에서는 플라멩고 동작의 특징이 잘 표현되는 것이다. 두 무용수는 스텝 1,2와 5,6에 직선 이동경로() 안에서, 회전()과 중심이동()의 액션을 사용해 앞으로 나아가는 웨입의 움직임으로 투우사가 황소를 유인하고, 황소는 투우사로부터 유인당하는 모습으로 표현하고 있다. 또한 스텝 4에서는 남자 무용수는 오른발로 몸통을 지지()하고 여자 무용수는 왼발 지지()의 사용과 멈춤()의 액션을 사용하였고, 스텝8에서는 남자 무용수는 왼발로 몸통을 지지()하고 여자 무용수는 오른발로 지지()하였다. 이때의 멈춤의 액션 사용은 상대방에게 크고 강하게 보이려는 듯 강한 웨이핑의 요소가 남. 여 모두에게서 보여 졌다.

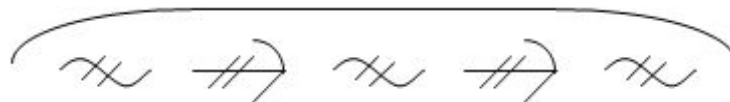
스페니쉬 라인의 에포트 요인은 흐름 에포트 요인 위에 공간 에포트 요인과 시간 에포트 요인이 나타나고 있다. 남.여 스텝 2,3와 5,6에서는 중심이동하며 앞으로 나아가며 회전을 하면서도 직접적 공간() 에포트를 사용하고 있었는데, 이는 긴장하며 상대방을 계속 주시하는 모습으로 보여 진다. 남.여의 스텝 4에서는 강하게 압축된 느낌의 절체적 흐름 에포트() 위에 순간적 시간() 에포트와 직접적 공간() 에포트가 결합한 환상충동() 에포트 조합으로 나타났다. 이는 춤을 출 때 투우사와 황소가 지치기 전의 활기 찬 투우장면을 묘사할 때 주로 스페니쉬 라인을 사용

하는 것을 알 수 있다. [그림. 22]는 스페니쉬 라인의 움직임 중 가장 많이 볼 수 있는 에포트 구문이다.



[그림. 22] 스페니쉬 라인의 에포트 구문

스페니쉬 라인의 웨입 요소는 스텝 1,2,3과 4,5,6에서는 팔을 감싸는() 형태로 자신을 방어하였으며, 방향 지향적 웨입()의 움직임으로 상대를 부드럽게 유도하고 있었으며, 중심이동과 회전을 사용해 앞으로 전진하는() 웨이핑의 움직임을 사용하고, 스텝 4와 8에 부피감이 있는 웨이핑()을 보여줌으로써 상대를 긴장하게 만들고 있다. 황소를 계속 유인해야 하는 스페니쉬 라인은 이동하다가 멈추는 것을 반복하는 형태로 나타났다. 이러한 반복을 통해 황소가 서서히 지치도록 유도하는 투우사의 정신도 엿볼 수 있다. 스페니쉬 라인에서 주로 나타난 웨입 구문은 [그림. 23]과 같다.








[그림. 23] 스페니쉬 라인의 웨입 구문

스페니쉬 라인의 공간 사용은 특별히 높고 낮음이 없이 무릎이 약간 구부러진 채로 약간 낮은 높이를 사용하고 있다. 이 동작은 활기에 찬 에너지를 가진 황소를 묘사하기 위해 홀드가 없는 움직임으로 중심이동에 의한 이동

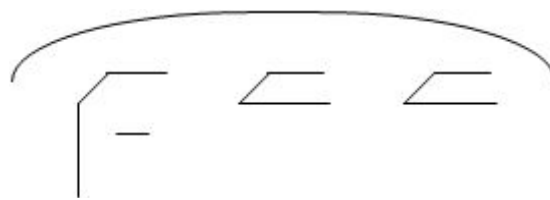
경로로 이차원공간을 사용하였다. 상대방을 방어하고 주시하는 듯한 자세의 움직임에서는 일반 공간을 사용하고 있음을 알 수 있다. 보통은 중간거리의 공간을 사용하지만 때에 따라선 먼 거리의 공간 사용이 이루어지기도 한다.

7) 세퍼레이션(SEPARATION)

세퍼레이션은 황소가 지쳐서 투우사를 향해 싸우지 않으려고 할 때 투우사가 황소를 일깨우는 동작으로 스텝 1의 어펠 동작에 강한 에포트 요인을 사용하여 황소를 깜짝 놀라게 하고, 남자 무용수의 몸통이 앞으로 나아가는 웨입의 움직임을 사용하여 황소를 밀어내는 장면을 묘사하고 있다. 남자 무용수의 두 발끝은 몸통의 지지로 연결되면서 높은 공간을 사용하는 하이 포지션으로 사용된다. 이는 여자 무용수의 신체와 에너지까지 위로 끌어 올리는 역동적인 연결이 이루어지고 있음을 알 수 있다. 남자 무용수의 스텝 1에서는 오른쪽 다리의 접기() 액션을 사용하고, 접었다 내리쳐 발과 다리를 모으는() 액션과 멈춤() 액션을 사용하고 있다. 위의 액션들은 안에서 흐르는 에너지를 황소를 향해 내보냄으로써 다른 동작의 어펠 보다도 더 크고 강하게 표현이 되고 있다. 또한 오른팔이 옆으로 펼쳐지는 웨이핑과 상체가 앞으로 나아가는 움직임은 상대로 하여금 크고 강한 인상과 함께 위압감을 주고자 하는 노력으로 해석된다. 스텝 2,3의 앞으로 나아가는 동작은 직선의 이동경로()를 사용하고 있으며, 스텝 4부터는 황소의 주의를 끌기 위해 여전히 하이포지션의 자세를 유지하였으며, 호흡과 함께 한쪽 손의 힘을 이용해 여자를 당겨 주고 있다. 여자무용수의 스텝 1에서는 두 다리, 골반 그리고 머리를 떨어뜨려 몸통을 수축()하는 액션을 사용해 투우사를 방어하려 한다. 그러나 스텝 2,3,4에 뒤로 물러나는 직선 이

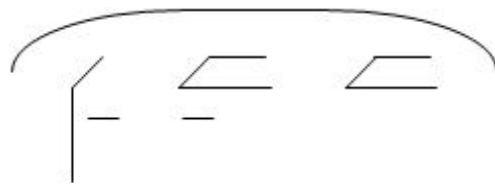
동경로(\perp)를 사용하여 재빠르게 몸통을(\swarrow) 눌러줌으로써 호흡을 유지하고, 스텝 5부터 8까지는 앞으로 걸어가는 직선 이동경로(\perp)로 다시 제자리로 돌아가려는 모습이 엿보인다.

세퍼레이션의 동작에서 나타나는 움직임의 에포트 요인은 강한 절제적 흐름(\angle)의 바탕 위에 무게, 공간 그리고 시간 요인이 나타났다. 두 무용수가 동작 시작하기 전 최대한 높은 공간을 사용하여 하이 포지션의 자세를 나타내고 있다. 다음 스텝 1에서의 순간적 시간(\prime) 에포트와 강한 무게(\lrcorner) 에포트 그리고 직접적인 공간(\swarrow) 에포트 요인이 결합한 동작 충동($\sqrt{\quad}$) 에포트 조합의 사용은 황소를 깜짝 놀라게 하기 위한 것으로 해석된다. 스텝 2,3에서는 내면에 응집되어 있는 절제적인 흐름(\angle) 에포트, 직접적 공간(\swarrow) 에포트가 결합한 희미한 상태(\sphericalangle)의 에포트 조합을 사용하였고, 이는 투우사가 황소로 하여금 멀리 후퇴하도록 하고 있다. 스텝 4부터 8까지는 강한 절제적 흐름(\angle) 에포트, 직접적 공간(\swarrow) 에포트가 결합한 희미한 상태(\sphericalangle)의 에포트 조합을 사용하였다. 다음 [그림. 24]는 세퍼레이션의 남자 구문을 나타낸 것이다. 이와 같은 에포트 조합은 투우사와 황소가 서로 견제하며 조심스럽게 공격할 뜻을 전달하려 하는 의지가 묘사된 움직임으로 나타나고 있다.



[그림. 24] 세퍼레이션 남자 에포트 구문

여자 무용수의 스텝 1에서는 순간적 시간(')에포트 요인과 강한 무게 () 에포트가 결합한 리듬감 있는 상태()의 조합으로 나타났다. 이는 투우사의 강한 접촉의 움직임에 깜짝 놀라는 모습으로 표현 된다. 스텝 2,3 는 절제적 흐름 에포트() 위에 순간적 시간(')에포트와 직접적 공간(/)에포트가 결합한 환상 충동()의 에포트 조합으로 투우사의 일깨움으로 다시 제자리로 돌아가려는 황소의 의지가 엿보였다. 스텝 4부터 8까지는 투우사를 의식한 황소가 싸움의 자세로 돌아가기 위해 절제적 흐름 ()에포트를 사용하였고, 투우사를 향해 시선을 집중하는 직접적 공간 (/)에포트의 사용은 지친 상태에서 다시 회복하여 원래의 자세로 돌아가려는 듯 한 움직임으로 나타났다. 이는 절제적 흐름 에포트와 직접적 공간 에포트가 결합한 희미한 상태()의 에포트 조합으로 나타났다. 세퍼레이션에서 주로 사용 된 여자 무용수의 에포트 구문은 [그림. 25]와 같다.



[그림. 25] 세퍼레이션의 여자 에포트 구문

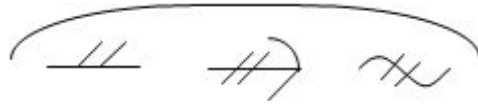
세퍼레이션의 웨입 사용은 남자 무용수가 여자 무용수를 향해 보내는 절제적 인 흐름을 바탕에 두고 있으면서 웨이핑()과 방향 지향적 웨입()을 끌고루 사용하고 있다. 동작을 하기 전에 몸통의 지지로 호흡과 에너지가 위로 올라가는() 웨입으로 신체를 커다랗게 보여주었다. 스텝 1의 방향지향적 움직임은 지쳐서 싸움 마음이 없는 황소를 향해 깜짝 놀라게 하는 신호 정도로 여겨진다. 이러한 투우사의 의지는 상체가 앞으로 나아가는(//)웨

입의 움직임으로 연결하고 있다. 스텝 2,3의 웨입 또한 스텝에 따른 중심이 동과 직선 이동경로를 사용하여 방향 지향적 움직임으로 전진하는(_//) 웨입으로 이어졌으며, 스텝 4부터 8까지는 높은 공간에서의 호흡을 유지하기 위해 두 발끝을 사용해 위로 올라가는(|↘)웨입을 사용하였다. [그림. 26]에서는 세퍼레이션 움직임에서 주로 나타나는 남자의 웨입 구문이다.



[그림. 26] 세퍼레이션의 남자 웨입 구문

여자무용수의 스텝 1의 머리를 떨어뜨리는 움직임에서는 웨입 흐름(//) 을, 스텝 4의 남자 무용수에 의해 깨어나면서 방향 지향적 움직임(//→) 을 사용하였으며, 남자 무용수에게 다가가는 스텝 5부터 8까지의 움직임은 웨이핑(~)의 요소를 사용하고 있다. 이는 본연의 자세로 돌아가려는 마음가짐을 나타내기 위한 움직임으로 표현되고 있다. 여자무용수의 스텝 1은 남자 무용수와 마찬가지로 위로 올라가는 높은 공간을 사용하다가 순간적 시간 에포트 요소를 사용해 아래로 떨어져 내려가는(↙) 웨이핑의 형태로 보여 진다. 스텝 2,3에서는 투우사의 기세에 놀란 듯 뒤로 후퇴하는(// _) 웨입으로 이어지며, 스텝 4부터 8까지는 남자 무용수를 향해 전진하는(_//) 웨입을 사용하였다. 이 부분의 스텝에선 놀란 황소의 기가 지쳐 있긴 하지만 자세를 바로 하여 투우사를 향해 방어하려는 기운의 회복이 엿보인다. 세퍼레이션의 여자 웨입 구문은 다음 [그림.27]과 같다.



[그림. 27] 세퍼레이션의 여자 웨입 구문

세퍼레이션의 공간 사용은 스텝1의 두 무용수는 각각의 일차원 공간을 사용하는 일반 공간을 사용하고 있으며, 남자 무용수의 스텝 3부터 8까지 일반 공간을 사용하다가 개인 공간으로 변화되어 사용하고 있다. 그리고 공간상 거리의 사용 또한 변화가 나타나고 있다. 스텝 1에서는 투우사가 황소로 하여금 적극적인 접촉을 시도하는 움직임으로 이는 일차원 공간과 가까운 거리의 공간사용으로 나타나고 있다. 스텝 2부터는 주로 이차원 공간을 사용하는데, 중간 거리의 공간을 사용하다가 여자 무용수가 재빨리 뒤로 후퇴하는 움직임의 스텝4에서는 먼 거리의 공간을 사용하고 있다. 그리고 다시 천천히 전진하는 움직임으로 마지막 스텝에서는 중간거리의 공간으로 돌아간다. 팔의 움직임에서는 위에서 아래로 내려오는 중심적 경로를 사용해 두 무용수의 손은 남자의 허리부분에 위치하게 된다. 그리고 스텝 2부터는 허리부분에 있던 손이 다시 위로 올라가는 원거리 경로를 사용하고 있다. 또한 높낮이의 변화로는 두 무용수의 신체가 일차원 공간 중 수직공간의 사용으로 위로 올라가는 높은 공간을 사용하다가, 스텝 1에 순간적 시간 에포트와 함께 남자 무용수는 중간 정도의 공간을, 여자 무용수는 강한 무게 에포트와 순간적 시간 에포트를 사용하여 몸을 수축하여 아래로 떨어뜨리는 최대한 낮은 공간을 사용하는 움직임으로 나타났다. 아래로 떨어뜨렸던 여자 무용수의 신체는 위로 퍼지면서 두 무용수의 움직임이 다시 높은 공간을 사용하고 있다. 이는 황소가 기운을 회복하고 다시 투우사와 함께 싸우려는 움직임으로 해석된다. 이 스텝에서 투우사는 황소를 일깨워 공격할 뜻을 전하고, 황소는 공격하려는 투우사를 향한 방어의 의지로 묘사되고 있다. 이는 두 무용수가 표현하고자 하는 내면이 각각의 역할에 따른 움직임으로 충분히 나타나고 있음을 알

수 있다. 특히 남자 무용수의 스텝 4에서 에너지를 한 번에 위로 올려 높은 공간을 유지하는 것은 투우사의 고집으로 보여 진다. 두 무용수의 움직임에서는 높낮이의 변화와 함께 강한 웨입 흐름을 사용함으로써 높낮이 변화가 어렵지 않게 이루어지도록 도와주고 있음을 알 수 있다.

2. LMA 적용에 따른 움직임 분석 결과

<표. 15> 파소도블레 움직임 분석 결과표

	신체	에포트	쉐입	공간
서플레이스	신체의 역동적인 연결의 유지 호흡에 의한 지지와 몸통의 지지사용	몸 전체에 절제적 흐름 사용 회미한 상태 (흐름+공간)	방향 지향적 쉐입 사용 쉐이핑의 움직임이 사용됨	일반 공간사용 일차원공간의 수직공간 사용
어택	신체의 역동적인 연결로 이루어짐 중심이동에 의한 이동경로 사용	몸 전체에 절제적 흐름 사용 회미한 상태 (흐름+공간) 유동적 상태 (흐름+시간) 열정 충동 (흐름+시간+무게)	강한 쉐입 흐름이 깔려 있음	이차원 공간 사용 중심적 공간 긴장 사용
식스틴	신체의 역동적인 연결의 유지 남자무용수의 다리에 의한 지지사용으로 상체의 움직임 강조 중심이동에 의한 이동경로 사용	강한 무게 에포트 요인 사용 회미한 상태 (흐름+공간) 열정 충동 (흐름+시간+무게) 마술 충동 (흐름+무게+공간) 환상 충동 (흐름+공간+시간)	방향 지향적 쉐입과 쉐이핑의 사용 움직임으로는 방향 지향적 움직임과 쉐이핑의 움직임을 사용함	삼차원공간의 사용 원거리경로와 횡단적 경로 사용 먼 거리 공간 긴장의 사용
프롬나드 투 카운터 프롬나드	신체의 역동적인 연결의 유지 중심이동에 의한 이동경로 사용	절제적 흐름이 강해지면서 유동적 상태 (흐름+시간)가 주로 나타남	방향 지향적 쉐입과 쉐이핑의 사용 쉐이핑의 움직임이 사용됨	활발한 일반 공간 사용과 삼차원 공간의 사용 원거리 경로 사용

<표. 16> 파소도블레 움직임 분석 결과표

	신체	에포트	쉐입	공간
그랜드 서클	신체의 역동적인 연결로 이루어짐 중심이동에 의한 이동경로 사용 신체의 반대되는 긴장을 사용	희미한 상태 (흐름+공간) 환상 총동 (흐름+공간+시간)	방향지향적 쉐입과 쉐이핑의 사용 남자 무용수의 팔의 공형방향적 움직임 사용 쉐이핑의 움직임 사용	일반 공간과 삼차원공간을 사용함 남자의 중심적 긴장 사용 먼 거리의 공간적 긴장 사용 원거리 경로를 사용함
스페니쉬 라인	신체의 역동적인 연결의 유지 발과 다리에 의한 지지사용이 보임	직접적 공간 에포트 사용 환상 총동 (흐름+공간+시간)	방향 지향적쉐입과 쉐이핑의 사용 쉐이핑의 움직임을 사용함	이 차원 공간의 사용 중간거리 경로를 사용함
세퍼레이션	신체의 역동적인 연결의 유지 몸통의 지지 사용 중심이동에 의한 이동경로 사용	강한 절제적 흐름 에포트 사용 희미한 상태 (흐름+공간) 리듬감 있는 상태 (시간+무게) 환상총동 (흐름+공간+시간) 동작총동 (공간+시간+무게)	여자 무용수는 쉐입 흐름이 바탕에 깔려 있음 방향 지향적 쉐입과 쉐이핑의 사용 쉐이핑의 움직임을 사용함	개인공간과 일반 공간의 사용 공간상 거리의 변화와 높낮이의 변화가 이루어짐 중심적 경로와 원거리 경로 사용

V. 결 론

예술가인 무용수의 목적과 의도는 단순히 형태를 창조하는 것뿐만 아니라 충분히 “경험에서 살아나는” 상태를 유지하는 것도 포함한다. 이때에는 춤에 온전히 집중해야 한다. 그렇게 해야지만 춤을 심미적으로 즐길 수 있다. 춤을 추는 동안에는 춤에만 집중하여 춤이 나타내고자 하는 의미를 사실처럼 나타내려고 노력해야 한다. 특히 사실감을 그대로 표현하기 위해서는 무용수의 절대적인 해석이 필요로 하며, 가지고 있는 경험을 토대로 춤으로 형상화 할 수 있는 미적 감각이 필요하다.

따라서 본 연구에서는 예술로서의 감각과 거기에 감추어진 사실감을 알기 위한 노력으로 파소도블레의 기본동작들이 가지고 있는 움직임 분석하고자 하였다. 투우를 춤으로 형상화한 파소도블레를 대상으로 투우에서 비롯된 감정들을 관찰하고, 이러한 움직임을 분석하기 위하여 동작 중 7가지를 선정하여 라반의 움직임 질적 이론인 LMA 체계를 적용한 결과 다음과 같은 결론을 얻었다.

Sur Place는 투우에서 투우사와 황소가 서로 견제하면서 상대를 탐색하는 동작으로 접촉이 없는 움직임으로 표현되었다. 움직임의 특징으로는 직접적 에포트와 절제적 흐름이 지배적이며, 발끝의 지지로 신체가 위로 올라가면서 높은 공간을 사용하고 있다. 이때 두 무용수는 서로 강하게 보이도록 부피감을 갖고 있는 웨이핑을 주로 사용하고 있다.

Atteck의 전체적 움직임은 에너지를 밖으로 내보내기 보다는 중심으로 힘을 모아지는 움직임으로 클로즈 홀드 된 두 무용수의 신체는 역동적인 연결로 이루어졌고, 중심이동과 이동경로를 사용하고 있다. 에포트 사용은 무용수 자신의 감정을 나타내는 열정충동으로 나타났다. 움직임의 웨입 요소는 동작의 전체에서는 강한 웨입 흐름으로 에너지를 내면으로 모으려는 형태로

나타났다. 이동경로에 의한 방향지향적 움직임에서 다시 강한 웨입 흐름의 형태로 사용되고 있다. 공간 측면의 움직임은 일반 공간으로 이차원 공간을 사용하면서, 밖에서 몸 쪽으로 들어오는 팔의 움직임에서는 중심적 경로가 사용되었고, 이와 함께 에너지가 안으로 모아지도록 중심적 공간 긴장을 사용하였다.

Sixteen은 남자 무용수가 투우사의 움직임을, 여자무용수는 망토를 표현하는 움직임으로 두 무용수의 신체는 클로즈 홀드의 사용으로 하나의 단위로 나타내는 형태를 유지하여 역동적 연결로 이루어졌다. 남자 무용수의 상체의 움직임에서는 팔의 움직임을 돕기 위해 회전요인을 사용하고 있으며, 움직임의 진행에서는 원거리 공간적 긴장을 사용 한다. 여자 무용수는 필릭이는 망토가 되는 움직임으로 이동경로와 회전을 사용하고 있다. 에포트 측면의 남자 무용수는 절제적 흐름을 사용하여 여자 무용수를 통제하고 있으며, 망토의 움직임을 나타내기 위해 희미한 상태를 사용하고 있다. 여자 무용수는 시간 에포트가 결여된 마술 충동과 무게 에포트가 결여된 환상 충동을 사용하였다. 웨입 측면의 움직임은 웨입 흐름위에 방향 지향적 웨입의 사용과 방향 지향적 움직임위에 두 무용수는 부피감이 있는 웨이핑의 형태를 유지하였고, 대부분의 움직임에서는 웨이핑의 움직임이 사용되는 특징을 가지고 있다. 공간적 측면은 두 무용수가 만드는 부피감 있는 형태로 인해 삼차원공간을 사용하고 있다. 두 무용수는 삼차원 공간을 사용하면서 남자 무용수는 개인 공간 사용과 망토로 연결되는 움직임으로 양팔에서는 횡단적 경로를 사용하고 있다. 여자무용수는 망토의 움직임으로 먼 거리의 공간적 긴장 사용과 위로 올라가는 높은 공간을 사용하고 있다.

Promenade To Counter Promenade의 신체적 측면에서의 두 무용수의 홀드 된 자세는 신체의 역동적인 연결로 이루어졌으며, 포지션의 변화를 하기 위해 회전을 사용하고 있다. 에포트 측면은 절제적 흐름 에포트와 순간적 시간 에포트를 주로 사용 하는 유동적 상태가 나타났다. 이 동작의 PP와

CPP에 따른 변화와 방향 전환의 스텝에서는 절제적인 흐름 에포트를 바탕으로 두고 있으면서 다른 에포트 요인이 나타나고 있음을 알 수 있다. 웨입 측면은 클로즈 홀드 된 자세로 웨이핑을 사용하면서 포지션의 변화에 따라 방향 지향적 웨입을 사용하고 있다. 또한 두 무용수의 진행되는 움직임에서는 몸통의 형태로즈 홀, 옆으로 팽창하는 웨이핑의 형태가 사용되고 있다. 공간적 측면은 원거리 경로를 사용하면서 자세를 잘 유지하기 위해 먼거리 공간적 긴장을 함께 사용하고 있다. 또한 이 동작의 의 힘 있는 움직임은 삼차원 공간을 사용하고 있으며, 회전을 하는 무용수 위로 올라가는 높은 공간을 사용하고 있다.

Grand Circle의 움직임을 분석한 결과 신체의 사용측면에서는 남자 무용수는 이동경로 없이 발은 강하게 바닥을 누르고 반대로 몸은 위로 끌어당겨 신체의 중심에서 반대로 뺏어나가는 긴장을 사용하고 있다. 홀드 된 신체는 역동적인 연결로 이루어져 있으며 상체의 움직임에서는 먼 거리 공간적 긴장을 사용하여 여자 무용수와 연결되고 있다. 에포트 측면에서는 남자 무용수는 절제적 흐름 에포트가 지배적이며 직접적인 공간 에포트와 결합한 희미한 상태의 사용과 무게 에포트가 결여된 환상 충동을 사용하고 있고, 여자 무용수는 간접적 공간 에포트를 사용하다가 변화를 주면서 환상 충동을 사용하였다.

웨입 측면에서는 방향 지향적 웨입 위에 웨이핑의 형태가 나타났으며, 남자 무용수의 변화된 웨입 요인에 의해 여자 무용수 또한 형태가 변화되는데, 이러한 움직임들의 웨입 변화는 방향 지향적 웨입과 웨이핑의 형태를 번갈아가며 사용하고 있는 것으로 나타났다. 공간적 측면은 남자 무용수는 개인 공간의 사용이 두드러지며, 여자 무용수는 주로 일반 공간을 사용하고 있다.

Spanish Line의 신체적 측면은 두 무용수의 신체는 하나의 단위로 보이는 자세를 유지하기 위해 신체의 역동적인 연결을 사용하였다. 이동경로, 회전,

지지, 멈춤, 중심이동 등의 다양한 액션을 주로 사용하고 있다. 에포트 측면은 직접적 공간 에포트의 사용과 환상충동을 주로 사용하는 것으로 나타났다. 웨입 측면의 분석은 방향 지향적 웨입과 웨이핑의 움직임으로 번갈아가며 사용하는 특징을 가지고 있다. 공간적 측면은 신체가 하나의 단위로 움직이는 일반 공간으로 이차원 공간 안에서 중간거리 경로를 사용하고 있다.

Separation의 신체적 측면은 두 무용수의 신체가 역동적인 연결이 이루어지고 있으며, 다양한 액션의 사용과 함께 주로 중심이동에 의한 이동경로를 사용하고 있다. 에포트 측면은 희미한 상태와 리듬감 있는 상태의 에포트 조합과 동작 충동과 환상 충동의 에포트 조합을 사용하고 있다. 웨입 측면에서는 자신의 내면에 집중되어 있는 웨입 흐름에서 방향 지향적 움직임으로 깨어나면서 다시 웨이핑으로 변화되고 있다. 공간 사용은 주로 일반 공간에서 일차원 공간과 이차원공간을 사용하였고, 두 무용수의 공간상의 거리와 높낮이가 다양하게 변화되어 나타났다.

이상과 같이 살펴보았을 때 파소도블레를 구성하는 움직임은 신체의 역동적인 연결과 공간적 긴장으로 춤의 테크닉 면에서 그 특징이 나타나고 있었다. 움직임 또한 일반 공간을 주로 사용하면서 역동적인 움직임으로 표현하였고, 두 무용수의 홀드에서 나타나는 웨이핑과 높은 공간의 사용은 적어지는 상대로 하여금 크고 강한 형태의 부피감으로 부각시키는 시각적 효과와 위압감을 주고 있다. 춤을 출 때 무용수 내면에 응집되어 있는 통제적이고 절제적인 흐름과 상대방을 향해 초점을 맞추는 움직임은 항상 긴장되게 하게 하는 움직임으로 형성되었으며, 이와 같은 요인들은 끊임없이 에너지를 발산시키는 요인으로 작용하여 나타나고 있다.

참 고 문 헌

<국내 문헌>

- 김말복(2003). 무용의 이해. 예전사.
- 김중문, 엄화순(2001). 댄스스포츠. 서울: 21세기 교육사.
- 마상영(2000). 스페인 문화예술의 산책. 서울: 청동거울.
- 루돌프 라반, 리사 얼만(2008). 동작 분석과 표현. 신상미 역. 서울: 금광미디어.
- 안야 피터슨 로이스(1993). 춤의 인류학. 김매자 역. 서울: 미리내.
- 안영옥(2000). 스페인문화의 이해. 서울: 고려대학교 출판부.
- 이순원(1998). 댄스스포츠. 서울: 도서출판 금광.
- 최인해 외 4인(2002). Dance Sport인을 위한 라틴댄스. 서울: 도서출판 대한 미디어.

<논문 및 자료>

- 강성범(2001). 라반 움직임 분석: 움직임의 형언할 수 없는 도표화. 한국무용 기록학회지, 창간호 11월 1(11).
- 강성범(2004). LMA를 통한 한국 전통 무용의 움직임 특성의 분석. 한국무용 기록협회, 6, 1-29.
- 강성범(2007). 살풀이 춤과 지젤에서 표현하는 정서 '한'의 LMA 분석. 동덕여자대학교 대학원. 박사학위논문.
- 강성범, 김현주(2007). LMA분석을 통한 강선영류 태평무의 움직임 특성 연구. 한국무용기록학회, 12, 1-20.

- 강성범, 김재리(2007). 라반 움직임 표현 프로그램이 저소득층 아동의 자기 표현능력개발에 미치는 효과. 한국무용기록협회, 13, 1-24.
- 권병주(2006). 댄스스포츠 경기종목별 운동 강도 추정. 상명대학교 대학원. 석사학위논문.
- 김미숙(2001). 댄스스포츠를 통한 몰입의 경험. 움직임의 철학: 한국체육철학회, 9(1), 13-25.
- 김수영(2007). Rudolf Von Laban의 원리가 무용움직임에 미치는 효과 및 활용. 숙명여자대학교 대학원. 석사학위 논문.
- 김연하(2006). 댄스스포츠 경기대회의 합리적인 평가요소 분석. 명지대학교 대학원. 석사학위논문.
- 김은혜(2006). 댄스스포츠 동작원리와 발전과제 연구. 여성정책개발연구소 논문집, 3, 47-63.
- 김재리(2004). LMA를 통한 처용무의 움직임 분석 연구. 한국무용기록학회, 7, 1-33.
- 김정미(2002). 라틴댄스 차차차 기본동작의 운동학적 분석. 한양대학교 대학원. 석사학위논문.
- 김현정(2005). 라반의 움직임 이론(BESS)에 근거한 필라티즈 바디컨디셔닝 실행기법연구. 이화여자대학교 대학원. 석사학위논문.
- 남유환(2004). 댄스스포츠 경기의 탄생과 발전. 부경대학교 대학원. 석사학위논문.
- 박은지, 손천택(2003). 댄스스포츠 지도자들이 댄스스포츠에 대한 태도. 한국체육학회지, 42(5), 239-252.
- 성지민(2007). 라반의 에포트-웨잇 분석을 통한 작품 속 인물의 움직임 특질 분석. 한국무용기록학회, 12, 79-99.
- 송성아(1999). Laban의 Effort 분석을 통한 처용무의 움직임 연구. 부산대학교 대학원. 석사학위 논문.

- 신상미(2005). 라반의 BESS(Body, Effort, Shape, Space) 움직임 이론과 상호
친화성 및 적용성 연구. 한국무용기록학회, 8, 33-63.
- 양보현(2003). 라반의 에포트-쉐입 분석을 통한 바가노바와 R.A.D 발레 기법
연구. 이화여자대학교 대학원. 석사학위논문.
- 옥수두(1998). 댄스스포츠의 개념정리 및 나아가야 할 방향. 국민대학교 산업
대학원. 미간행 석사학위 논문.
- 우혜영, 박현애.(2008). 체육학에의 BESS 활용 가능성 탐색. 한국체육철학회
지, 16(4), 397-415.
- 원성연(2001). 댄스스포츠에 관한 역사적 고찰. 한양대학교 대학원. 석사학위
논문.
- 유우봉(2007). 한국무도사 개관. 한국댄스스포츠연구학회지, 1(1), 1-11.
- 이인(2006). 댄스스포츠 시설업의 법적규제 현황 및 개선방안에 관한 연구. 이
화여자대학교 대학원. 석사학위논문.
- 장현진(2007). 한국 댄스스포츠의 시대별 단체 활동에 관한 연구. 상명대학교
대학원. 석사학위논문.
- 장현진, 김종휘(2007). 댄스스포츠 자격증 제도 비교 연구. 한국스포츠리서치,
18(3), 75-84.
- 정연옥(2004). 라틴-로빅 운동프로그램 개발에 관한 연구. 건국대학교 대학원.
박사학위논문.
- 정유미(2007). 에포트(Effort)분석법에 의한 오데뜨(Odette)와 오딜(Odile)의
움직임 특성 비교 연구. 성균관대학교 대학원. 석사학위논문.
- 조성진(2000). 댄스스포츠의 진흥방안에 대한 연구. 건국대학교 대학원. 석사
학위 논문.
- 조혜미(2007). 경기로서 댄스스포츠 지도자의 가치관 분석. 경원대학교 대학
원. 석사학위논문.
- 최청자(1997). Rudolf Von Laban 동작분석 이론의 무용 교육 적용에 관한 연

구. 단국대학교 대학원 .박사학위 논문.

황미숙(2005). 댄스스포츠 움직임에 관한 해석학적 접근. 한국체육학회지, 44(6), 147-157.

<외국 문헌>

Aileen Crow.(1997). A Primer for Movement Description: Using Effort-Shape and Supplementary Concepts. Dance Notation Bureau Press.

Dell, Cecily(1997). A Primer for Movement Description: Using Effort-Shape and Supplementary Concepts. Dance Notation Bureau.

Groff, Ed.(1995). Laban Movement Analysis: Charting the Ineffable Domain Of Human Movement. JOPERD. Feb, 27-30.

Guy Howard(1995). Technique of Ballroom Dancing, IDTA.

Hackney, P(1998). Making Connections: Total Body Integration Through Bartenieff Fundamentals. Gordon and Breach Publishers.

Jonathan S.Marion(2008). Ballroom Culture and Costume in Competitive Dance. Printed in the United Kingdom by Biddles Ltd, King's Lynn.

Lavelle D(1975). Latin and American Dancers. London. Levised Edition.

Ruud Vermey(1994). LATIN. Printed in Italy by Legoprint s.r.l., Trento.

Sadie, S.(1980). The New Grove Dictionary. A. S. Barnes and Company. New York.

Shirley Ayme(1997). Latin-American at It's Best. 43 Rowley Road London N15 3AX England.

Walter Laird(2006). The Laird Technique of Latin Dancing. Published by
International Dance Publications Limited of Bennett Road, Brighton
BN2 5JL, England.

Youngeman, Suzanne(1978). The Shakers Based in Labanalysis. CORD
Dance Research Annual IX 93-110.

<인터넷 자료>

<http://www.britannica.co.kr>

<http://www.idta.co.uk>

<http://www.kdcf.org/istd2.html>

<http://www.laban.co.kr>

Abstract

The Study of Latin Dance movement through LMA -Focusing on the Paso Doble-

Kim, Mun Kyung
Department of Physical Education
Graduate School
Sungshin Women's University

The Paso Doble is a lively style of dance describing a bullfight. Unlike other kinds of Latin dance, its movements have not been clearly analyzed in Korea. The purpose of this study is to examine the features of the Paso Doble's movements through LMA, Laban Movement Analysis.

To do this, by applying LMA, a system and a language for observing, describing and notating all forms of movement, the author selected seven internationally recognized basic steps of Paso Doble, which are SUR PLACE, ATTACK, SIXTEEN, PROMENADE TO COUNTER PROMENADE, GRAND CIRCLE, SPANISH LINE, SEPARATION. Then, these movements were analyzed according to four elements of LMA, that is Body, Effort, Shape and Space.

The research results were verified by an expert with LMA certification. The analysis gave the results of the Paso Doble movements as follows.

First, the Paso Doble is characterized by one figure that is made up of one phrase. Each movement of the dancer's Body is made in the close hold position, which dynamically connects the two partners' bodies as

one. And to imitate the rush and retreat actions of a bullfight, Weight Shift and Locomotive are applied.

Second, as for Effort used in the Paso Doble, a reserved Flow is mainly employed throughout all the movements. The man mostly uses Direct Space focused on his partner. The combination of Flow and Space is shown in the form of Remote State, while the Flow and Time factors of Effort are combined in Mobile State. Flow, Weight and Time factors are combined in a form of Vision Drive.

Third, shape is characterized by using the whole Body, rather than only a certain part of the Body while Directional Shape and extensive Shaping are used in turn. Particularly, the actions in Sustained Flow demand Shaping.

Fourth, space used in Paso Doble is a General Space since the progressing movements are usually made keeping to the LOD. To maintain the connected Body shape between the two partners, spatial tensions(Central Spatial Tension, Far Reach Spatial Tension) are employed. During position changes the arms in hold basically move in the Peripheral pathway with sometimes Transversal and Central pathways.

Consequently, the movements in the Paso Doble consist of dynamically connected uses of the Body. And the movements also use space in line with the connection to the partner rather than self-focused movements. With these two features of the Paso Doble, the research discovered that the dance progresses along the way of LOD. It was also revealed that extensive Body shaping demonstrates powerful actions while constrained and controlled internal factors were embodied into domineering movements.

The author expects that more active and systemic research on dance sports through LMA will be carried out and contribute to improving the practical skills and educational methods for teaching dance sports.