

フォーサイスとラバン

——フォーサイスの『インプロヴィゼーション・テクノロジーズ』に見られる
ラバンの影響と独自の展開——

松井智子

はじめに

ウィリアム・フォーサイス (William Forsythe, 1949～) は、駆け出しのダンサーであった1971年ごろにはすでに、ルドルフ・フォン・ラバン (Rudolf von Laban, 1879～1958) の動きの理論をベースに、バレエの規範にとらわれない独自のダンス空間の創造を模索し始めていた (*Laban's Legacy*)。1980～90年代には、バレエを分析・解体した多くの作品⁽¹⁾を発表し、フォーサイスによるバレエ言語の脱構築として注目を集めた。1994年には、その脱構築を支えた自身の即興理論を体系化したものとして『インプロヴィゼーション・テクノロジーズ (*Improvisation Technologies*)』(以降『IT』と表記) というソフトウェアを発表している。これは、ラバンの理論を発展させたフォーサイス独自の空間認識と、その空間にちりばめられたフォーサイスの舞踊言語の具現化である。『IT』がラバンの理論の影響を受けていることは、フォーサイス自身も明らかにしており⁽²⁾、すでにいくつかの論文でラバンとフォーサイスの相違についての考察がなされている。

ハイディ・ギルピン (Heidi Gilpin) は、フォーサイスとラバンの相違点として以下を指摘している。

- ・「ラバンのキネスフィア⁽³⁾を利用した運動モデルは、バレエの身体の使い方、つまり、身体を中心線を軸に、身体の重心から動きが生み出されるモデルに則っている」(Gilpin 119)⁽⁴⁾。一方フォーサイスの動きは、「ラバンのモデルをベースにしながらも、身体のいかなる部分をもキネスフィアの中心とすることができ、また、複数の運動が同時多発的に発生することを許容するモデルである」(120)。
- ・ラバンのモデルでは「身体は常に地面に対して垂直で安定したキネスフィアに収まっている」が、フォーサイスは「垂直性は重視しておらず」、「重力の方向に沿わないさまざまな軸を持ったキネスフィアを想定した動きを探求している」(120)。

(拙訳)

またノルベルト・ゼルヴォス (Norbert Servos) は、「フォーサイスのダンスでは、重力に従ってバランスを崩すことによって動きが有機的な流れに沿うが、これはまさに、ラバンの理論の核」(Servos 6) であり、また「身体の各部を異なるテンポやリズムで動かす多中心的な動きはジャズダンスなどにも見られるが、これは身体の任意の部分を任意の方向に動かすことができる、いわゆるラバン X⁽⁵⁾の理論に沿ったものだ (7-8) (拙訳)」と、フォーサイスによるバレエの脱構築がラバンの理論の影響を受けていることを指摘している。

ギルピン、ゼルヴォスとも、フォーサイスの動きの特徴として不安定なバランスと多中心性を挙げている。一方ラバンの運動モデルについては、ギルピンは、バレエに則った単一の中心軸を持ち、フォーサイスのモデルと一線を画すると考えているが、ゼルヴォスは、フォーサイスのオフバランスも多中心的な動きも、ラバンの流れを受けたものだとして評価している。また、両者とも具体的な動きの検証には重きが置かれていない。そこで本稿では、先行研究が示しているフォーサイスとラバンの特徴を再考しつつ、フォーサイスがラバンの理論から何を取り入れ、それをどのように発展させていったかを具体的に検討していく。

フォーサイスの活動は多岐にわたり、理論の具現化にもさまざまな手法が用いられているが、本稿では『IT』で取り上げられているテクニックに焦点を絞ることにする。また、ラバンについては、『IT』と同様にダンスの教育を目的にラバンが執筆した『現代の教育舞踊 (*Modern Educational Dance*)』(1948)を主要な検討対象として、両者が提示している動きのテクニックを検証し、共通点および相違点を分析していく。このような比較検討は、めまぐるしく変化するフォーサイスのダンスの背後にある理論的裏付けを把握するうえで重要な作業であると考えられる。

なお、本稿中の日本語訳は、特に注記のないかぎり筆者によるものである。また、ラバンの書籍からの引用を整理するために、引用注では『現代の教育舞踊』をMEDと、『動きの言語－空間形成論へのガイド (*The Language of Movement: a guidebook to choreutics*)』(1966)をChoreuticsと略すことにする。

1. ラバンの理論体系

1-1 ラバンの運動の構成要素

ラバンは、一般的な空間と区別して個々人の運動空間として「キネスフィア」(kinesphere)という概念を提唱し、次のように定義している。

キネスフィアは、片足を軸足にして立った状態で四肢を無理なく伸ばして届く範囲の空間を指す。キネスフィアの外側の空間に四肢を伸ばすためには、軸足を別の地点に移動しなければならず、それにとまってキネスフィアも移動する。人が回転すれば、キネスフィアの向きも回転する。したがって、人は常にキネスフィアと共に移動し、身体を中心はキネスフィ

アの中心から外れることはない。

(Choreutics 10)

このような定義はあらためて行うまでもなく当然のこのように思われるが、運動を身体側からではなく、空間に占める身体の位置から捉えようとしていたラバンにとっては、必要不可欠な作業であった。

このキネスフィアは実際には球に近い形であると考えられるが、ラバンは、最も空間を認識しやすい形状として、身体を中心に、縦（天地）、横（左右）、奥行き（前後）の軸を設定した三次元の空間に展開される正六面体（立方体）のモデルを当てている⁽⁶⁾。縦の軸の周りには水平面（身体を輪切りにする方向に広がる平面）、横の軸の周りには矢状面（身体を左右に分断する面）、奥行きの軸の周りには前額面（身体を前後に分断する面）と呼ばれる、各軸に垂直に広がる面が存在する。また、正六面体の対角線の交点はキネスフィアの中心であり、身体の重心ともほぼ一致する（Choreutics 11）。

ラバンは運動を、このキネスフィア内での身体各部の移動として捉え、動いている身体要素の重さ（weight）、移動する時間（time）と空間（space）という要素で計測することができ、たとえば重力による落下や障害物の回避といった物理的な事由もしくは動き手の意図によって動きの流れ（flow）に変化が生じるとしている（Laban, 1947, 4）。

ラバンはまた、エフォート（effort）と呼ばれる「動きのもとになる内的なはたらき」が作用することで動きが特徴づけられると考え（ラバン、1985、40）、「重さ」、「時間」、「空間」、「流れ」という4つの運動の要素それぞれをコントロールするエフォート要素として、次の8つを挙げている（MED 55）⁽⁷⁾。

【運動要素とエフォート要素】

運動要素	エフォート要素	
重さ（weight）	しっかりした（firm）	優しい（light）
時間（time）	突然の（sudden）	ゆっくりした（sustained）
空間（space）	まっすぐ（direct）	うねる（flexible）
流れ（flow）	束縛された（bound）	自由な（free）

さらに、「重さ」、「時間」、「空間」に対応する6つのエフォート要素のうち任意の3つをもつ8種類の行動を挙げ、あらゆる動作の基本となるものとしている。

【8つの基本的エフォート行動と対応するエフォート要素】

- ・ ポンポンたく（dab）：優しい・まっすぐ・突然の

- ・すべる (glide) : 優しい・まっすぐ・ゆっくりした
- ・押しつける (press) : しっかりした・まっすぐ・ゆっくりした
- ・押す (thrust) : しっかりした・まっすぐ・突然の
- ・激しく鞭打つ (slash) : うねる・しっかりした・突然の
- ・しぼる (wring) : うねる・しっかりした・ゆっくりした
- ・はじく (flick) : うねる・優しい・突然の
- ・漂う (float) : うねる・優しい・ゆっくりした

1-2 ラバンのダンス教育

ラバンにとって運動教育の目的は、「動きの自然な調和の法則を習得すること」(27)であり、子どもへの舞踊教育はとりわけ重要な意味を持っていた。それは、「子どものころにさまざまな動きを体験することによって感情に自発的にあるいは無意識の衝撃が生まれ、それが神経や筋肉を刺激して四肢の関節を動かすことによって、内部のエフォートが生成される」(26)と考えていたため、その実践の一貫として、『現代の教育舞踊』で16歳までの子どもたちの身体および精神の発達を促す運動を紹介している。これは「空間の認識力とバランス感覚を養い、それによって、動きの自然な調和の法則を習得する」(27)ためのトレーニングで、16の動きの基本テーマ（以降「動きのテーマ」と表記）から構成されている。

「動きのテーマ」は主に幼児～11歳を対象とした8つの基本テーマと、12～16歳を対象とした8つの上級テーマに大別され、テーマの番号が上がるにつれて次第に複雑な動きが要求されるようになっていく。テーマとして提示されるのは具体的な動きではなく、「子どもたちに動きのきっかけを与える指示」(28)である。子どもたちはそこから無限のバリエーションの動きとフレーズを考え、作成したフレーズを反復したり、順につなげたりすることで、ダンスを構成することができる。

テーマは次に示すとおりである。

【16の動きの基本テーマ】

●基本テーマ（幼児～11歳対象）

1. 身体を意識してみる
2. 重さと時間を意識しながら動いてみる
3. 空間を意識しながら動いてみる
4. 重さの時間的および空間の流れを意識しながら動いてみる
5. パートナーの動きに応じて動いてみる
6. 四肢を道具として使ってみる

7. 身体の各部を単独で動かしてみる
8. 仕事の動作を真似て、動きのリズムを感じてみる

●上級テーマ (12~16歳対象)

9. 動きの形 (キネスフィア) を意識してみる
10. 8つの基本エフォート行動を持つ動作を組み合わせると一連の動作を作ってみる
11. 空間方位 (space orientation) を意識して動いてみる
12. 身体のいろいろな部分で形を描いてみる
13. 上昇する動きを取り入れてみる
14. グループでひとつの動きに取り組んでみる
15. グループで形を作ってみる
16. 動きで雰囲気表現してみる

子どもを対象としたものではあるが、上級テーマにはキネスフィア、エフォート、空間方位といったラバン独自の考え方が取り入れられている。

ここで、テーマ11の「空間方位を意識して動いてみる」に着目したい。このテーマでは、キネスフィアに空間方位を示す27の参照点⁽⁸⁾を設定して空間を細かく定義 (右の図を参照) し、指定された参照点を順番にたどって軌跡を描く運動を繰り返し行うという課題が与えられている (36)⁽⁹⁾。これは、空間像と、空間への描出の具体的な方法論を示す、ラバンの理論の基本となる運動である。

「動きはいわば生きた建築物のようなもの」で、「建築物は空間での人の

動きの道筋をたどった軌跡」(Choreutics 5)であり、「キネスフィアの各点をたどる (軌跡を描く) 循環運動を習得することで、自然界の調和と同調できる」(26)と考えていたラバンにとって、参照点を順にたどるとい作業は、極めて重要な意味を持っていたであろう。

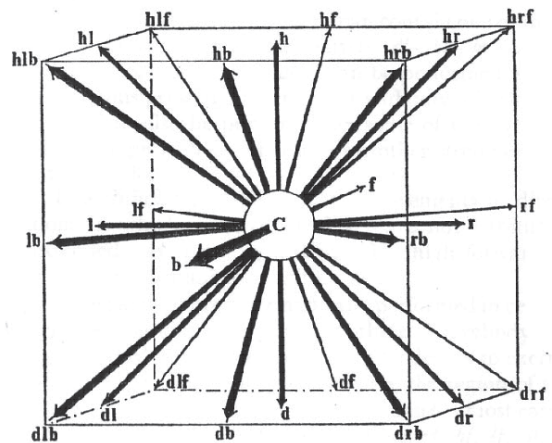


FIG. 2.—Space orientation

- | | | |
|---------------------|----------------------------|----------------------------------|
| <i>h</i> = high | <i>hr</i> = high right | <i>hrf</i> = high right forward |
| <i>d</i> = deep | <i>db</i> = deep backward | <i>dlb</i> = deep left backward |
| <i>l</i> = left | <i>lf</i> = left forward | <i>hlf</i> = high left forward |
| <i>r</i> = right | <i>dr</i> = deep right | <i>drb</i> = deep right backward |
| <i>b</i> = backward | <i>hb</i> = high backward | <i>hdb</i> = high left backward |
| <i>f</i> = forward | <i>rf</i> = right forward | <i>drf</i> = deep right forward |
| | <i>dl</i> = deep left | <i>hrb</i> = high right backward |
| | <i>hf</i> = high forward | <i>dlf</i> = deep left forward |
| | <i>rb</i> = right backward | |
| | <i>hl</i> = high left | |
| | <i>df</i> = deep forward | |
| | <i>lb</i> = left backward | |
| <i>c</i> = centre | | |

キネスフィアに割り当てられた27の参照点 (MED 37)⁽¹⁰⁾

このような循環運動は、テーマ12、13にも組み込まれており、また、「lb-rf-db-lb」（記号は図を参照）のようにたどるべき道筋を参照点の記号で順に示した動きのエチュードともいべき譜が、同書や『動きの言語－空間形成論へのガイド』で多数紹介されている。

2. フォーサイスの理論体系としての『インプロヴィゼーション・テクノロジーズ』

『IT』⁽¹¹⁾は、フランクフルト・バレエ団の新人ダンサーが即興の基礎を独習するための教材として開発されたソフトウェアで、フォーサイスが自らが動きを生成する際に用いる原理を説明しながら実演した、レクチャーデモンストレーションが収録されている。原理は「線 (lines)」、「描く (writing)」、「再編成 (reorganizing)」、「追加 (addition)」⁽¹²⁾という4つの基本カテゴリーとその下位のサブカテゴリーに分類され、それぞれにいくつかのテクニックが収録されている。

レクチャーの主要なテーマは「空間をいかに体感し知覚するか」、「空間に何かを刻み込むとはどのようなことで、それをいかに行うか」（フォーサイス、ブックレット 16）を学ぶことであり、空間に線や図形を想像し、それを操作することで動きを作り出すテクニックが解説されている。

2-1 「動きのテーマ」と『インプロヴィゼーション・テクノロジーズ』の比較分析

ラバンの「動きのテーマ」と『IT』は、対象者のレベルは異なるが、いずれもダンスの教材である。「動きのテーマ」はその名のとおり、具体的なテーマを提示することで動きを生み出すきっかけを与えるものであるのに対し、『IT』は具体例は示されながらも理論の解説であるが、動きに対する理解を深めるという共通の目的を有しているだけでなく、理論面、方法論の面でも共通点が見受けられる。

本項では、『IT』に収録された個々のテクニックと「動きのテーマ」の各テーマを比較検討し、そこから、ラバンとフォーサイスの動きに対する考え方の共通点および差異を探っていく。なお、『IT』のテクニック名はカギ括弧で括り、初出時に英文を付記した。

●空間を操作することで動きを生み出す

上述したように、キネスフィアという三次元空間を用いた動きの分析はラバンの大きな特徴である。フォーサイスがこのキネスフィアを前提に自己の理論を展開していったことは、『IT』の映像からも見て取ることができる⁽¹³⁾。

しかし、「運動のテーマ」と『IT』のより重要な共通点は、両者とも、単に同じような空間を前提としているだけでなく、その空間を操作することで動きを生み出していることであろう。

フォーサイスは、身体から動きを引き出すための仕掛けを「ジェネレータ」と、ジェネレータによって生み出された動きに変化を加える変更因子を「モディファイア」と呼んでいる（譲原、2007、236）⁽¹⁴⁾。「動きのテーマ」と『IT』ではともに、空間がジェネレータの役割を果たして

いると考えられる。また、ジェネレータを起動するための具体的な手段として「空間に何かを描出する」という操作が行われており、「動きのテーマ」の課題や『IT』のテクニックにもそれが取り入れられている。

まず、「動きのテーマ」のケースを検討してみたい。テーマ3で提示されている「空間の拡がり」と、そのうちのどの程度の範囲を使っているかを意識する」を皮切りに、テーマ11、12、13でキネスフィアを利用して空間の認識力を高める訓練が行われる（MED 30-42）。また、空間に身体で何かしらを描出する行為はダンス一般に見られるものだが、「動きのテーマ」が重視しているのは、ダンサーの身体がどのように見えるかではなく空間に描くという行為そのもので、テーマ9～12では、具体的な文字や物を思い浮かべ、それを空間に描くという「空間への描出」が主要な課題になっている（33-40）。

『IT』に目を移すと、最も基本的なテクニックとして、空間に線を想像しその仮想の線を移動させる「線を想像する（imagining lines）」⁽¹⁵⁾が挙げられていることをはじめ、「描く」という基本カテゴリーの存在が示すように、空間に何かを描いたり、それを操作したりすることがテクニックの基本になっている。

さらにフォーサイズは、キネスフィアを単なる正六面体（『IT』では縦に長い直方体）ではなく、三次元の座標空間として捉えていることが伺える。たとえば、「o-ing」⁽¹⁶⁾というテクニックでは、座標の原点を身体上のさまざまな場所に想定し、そのX、Y、Zの任意の座標軸のまわりにアルファベットのOの字を描いていく。そのほかにも、多くのテクニックが、この座標という考え方の基に成立している。

●ネガティブという考え方

運動は身体の動きであるが、これを表現する手段としては、身体の状態を説明することで動きそのものを明らかにする方法が一般的である。この場合、動きは実像（ポジティブ）として認知される。一方ラバンは空間の方に着目し、どこを身体がたどっていったかを示すことで動きを浮かび上がらせるという手法をとった。つまり、空間という反転像（ネガティブ）を用いて動きを表現している。

フォーサイズはそれをさらに一步推し進めて、空間にイメージした図形そのものを描くのではなく、その外縁をたどることで、ネガティブのネガティブともいうべき空洞化された図形を描くテクニックを考案している。これは「回避（avoidance）」というサブカテゴリーに属する一連のテクニックに見られるもので、たとえば、「ヴォリューム（volume）」⁽¹⁷⁾では立体図形をイメージし、また「自身の身体のポジション（own body position）」⁽¹⁸⁾ではバレエのポーズをとった身体をイメージし、それに沿ってからだを這わせることで、図形、あるいは身体が存在を浮かび上がらせる。

●前提としてのバレエの捉え方

バレエでは、前額面、矢状面、水平面の三平面が身体のアライメントの基準になる。その三平面の交点が重心であり、ほとんどの動きは、重心から放射線状に広がる方向性を有していて、ダンサーは基本的に、動くときもポーズをとっているときも、重心から空間へと放射線状に広がる伸びを意識している（右の図を参照）。指先や爪先の位置は自ずと決まるものであり、どこでも好きなところに動かせるわけではない。バレエでも空間に何かを描くことができるが、軌跡を描くのは、主に、

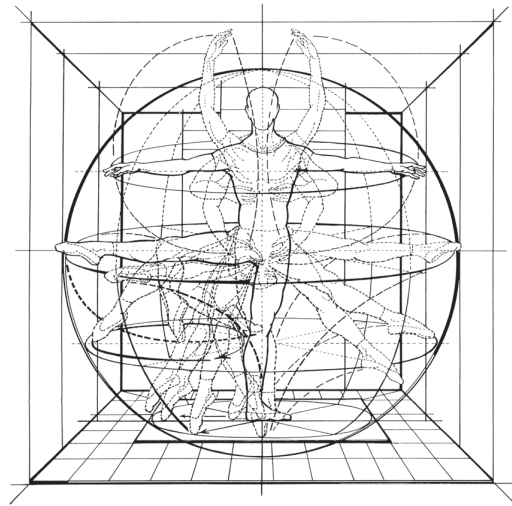
重心から発したエネルギーがからだから溢れ出る放散点に当たる指先や爪先といった末端である。

一方、「運動のテーマ」や『IT』で示されているモデルでは、バレエと同様の空間を前提にしてはいるが、その動きは、いずれもバレエ的な制約にとらわれてはいない。

ラバンの理論はバレエの動きの分析からスタートしている。『『コレオグラフィー (Choreography)』 (1926) では、バレエの「ポジション」を「空間性向として捉えなおす」(漆原、2007、213) ことが試みられ、『動きの言語－空間形成論へのガイド』では、バレエの5つの脚のポジションを参照しつつ、キネスフィアの定義を行っている (Choreutics 11-12)⁽¹⁹⁾。しかしラバンがバレエから援用したのは、この空間の考え方のみである。実際の動きについては、バレエ的な身体の使い方も、バレエのテクニックも、まったく必要とされていない。ネガティブとして動きを示す道を選んだラバンにとって、身体のどの部位によってその動きが実現されたかは重要な問題ではなく、「動きのテーマ」でも参照点の順番は細かに指定しているが、身体の動かし方についての制約はない。

また、「常に重力の向きにからだの縦の軸を合わせようとする身体」(18)の周りの空間を「あえて前後・左右に傾けて、その空間に応じたバランスをとることで、子どもたちは自然のハーモニーの法則を学ぶ」(MED 27) といった記述からも、バレエのような軸は前提とされていないだけでなく、バランスを揺さぶる動作を積極的に取り入れていることが伺える。

『IT』は、バレエダンサーが使用することを前提に考案されたツールである。キネスフィアを活用したテクニックを用いて、バレエの視点では見出すことができなかつた点や線を発見する方法が説明されている。「点を崩す (collapsing points)」⁽²⁰⁾のように、バレエのポーズの中に幾何



バレエの空間 (カースティン 30)

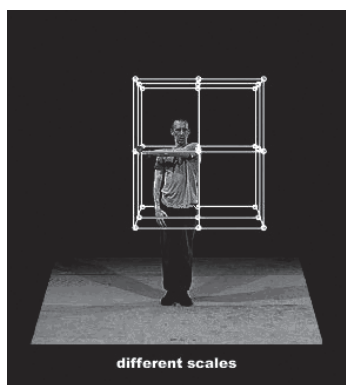
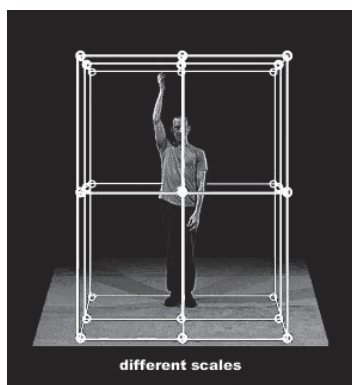
学的な規則を見出し、それを利用してポーズを変形するものもあるが、直接的にバレエのポーズやパが参照されていないテクニックも、バレエダンサーに既成のバレエの枠組みを超えた視点を持たせるという役割を担っている。

●多中心性

前項で述べたように、ラバンは、バレエの空間の使い方を自らの空間構成の手がかりとしているが、具体的な動きについてはほとんど指示をしていない。実際の動きの中心をどこかに求めるという意識は感じられず、単一中心／多中心という分類になじまない。たとえばテーマ7では、身体の各部を単独で動かすという課題が、テーマ8では日常生活で行われる動きを真似るという課題が与えられ、ここから多中心的な動きが生み出される可能性は低くはないであろう。

しかしながら意識としては常にからだの重心が動きの中心であり、キネスフィアの中心であることが求められており「身体は常に重力の向きにからだの縦の軸を合わせようとする」(Choreutics 18) し、「自然のハーモニーと調和しようとする」(26) としている。

『IT』で提示されている動きは、重心から外に向かう必要はないし、動きの起点を重心に求める必要もない。身体のあらゆる部位を中心に動きを始められるだけでなく、起点を身体上、あるいは空間上のあらゆる場所に求めることができる。たとえば、「縮尺を変える」⁽²¹⁾では、からだの重心を中心としたキューブ内で展開される動き（下の画面左）を、肩を中心とするキューブに縮小（画面右）して行う原理が説明されている。



しかし、「10歳にもならないころから、いつもフレッド・アステアを真似て踊っていた」(From a Classical Position) だけでなく、「バレエ教育を受けたのは大学に入学してから」(Zulcas, 2006, 34) というダンス経験を考えると、フォーサイスにとって、ダンスが単一中心である必然性はなかったと考えるべきであろう。ゼルヴォスもジャズダンスを例に挙げているように、さまざまなジャンルのダンスを対象と考えるなら、多中心的な動きは決して目新しいものではない。しかし、バレエの脱構築という文脈で捉える場合、多中心性は依然重要な要素であり、バレエダン

サーの既成の認識を打ち崩させるには『IT』のテクニックが大きな助けになると考えられる。

●考えることなく自然に動く

単純なものから始めて次第に複雑で難易度の高いものに取り組みさせるのは教材として一般的なことであるが、両者ともその複雑な動きが無意識に行える状態まで訓練を重ねるよう指導している点も共通している。

「動きのテーマ」で提示されている参照点をたどって空間に軌道を描く訓練では、同じ道筋を何度も繰り返し描くことが重視されており、最終的には非常に複雑な軌道を、頭で順序を考えることなく、からだ自然に動くようになるまで練習することが推奨されている (MED 37)。

フォーサイスの理論では、たとえば「単純から複雑へ (from simple to complex)」⁽²²⁾では、点や線をイメージするという単純な空間の操作から始めて、次第にイメージしたものを回転させたり落としたりといった複雑な操作へと移行し、さらに他の様式に移っていく手法が説明されている。ダンサーには、このような複雑な構成を、「もういちいち考える必要がなく」「身体が自ら考えて連動していく」レベルの到達度が要求される。

同じような到達目標が与えられているが、ラバンが目指しているのは、「内部のエフォートを生成し」(26)、「動きの自然な調和の法則を習得する」(27) ことであり、一方フォーサイスの目的は、一連のダンスの中で「個々の身体の動きがインタラクティブに連動していく」ことである (浅田、95)。

●モディファイアとしてのエフォートと写像

「動きのテーマ」と『IT』はともに、空間をジェネレータとしていることは、すでに述べたとおりである。

ラバンは運動を客観的に分析するためにキネスフィアを用いたが、モディファイアとしてエフォートという内的衝動を選択した。「動きのテーマ10」では、エフォート要素を変えることで動きを変化させるという課題を与えている。ラバンにとってエフォートを理解することは、自然との調和を図るための有効な手段であった。

フォーサイスはラバンの空間理論を利用することによって、意識的に空間をジェネレータとした「ジェネレーターモディファイア」システムを採用した。さらに写像という考え方をを用いることによって、モディファイアとしても空間を活用している。たとえば、三次元で展開される動きを床面に投影して二次元の動きに変換する「床のパターンとして (as floor pattern)」⁽²³⁾や、座標の中心とサイズを変えて同一の動きを行う「縮尺を変える」は、わかりやすい写像の例である。

写像によって動きを変換することによって、フォーサイスはラバンの理論を以下のように拡張していった。

●自己中心座標系と絶対座標系の混在

キネスフィアは個人の運動空間であり、その向きや位置は常に内部の人に対して固定的、つまり動き手とともに変動するものとして定義されている。フォーサイスはこのキネスフィアの自己中心的な座標系を前提としながらも、「部屋 (room)」⁽²⁴⁾という概念を用いて、運動空間に絶対座標系を取り入れている⁽²⁵⁾。キネスフィアの向きや位置は動き手とともに移動し回転するが、部屋は常に固定である。

「線を移動する (transporting lines)」⁽²⁶⁾というテクニックは、身体上に想像した線を移動させるというもので、からだと線の関係性を維持したまま移動させることも、絶対座標空間上の傾きを固定したままからだの方を動かすこともできる。たとえば、「前へ倣え」のように、部屋の前方に向かって床面と水平に上げた両腕上に線がある（右腕、左腕がそれぞれ線である）と想定する。からだと線の関係性を維持する場合、ダンサーが右を向けば線（腕）も右に回され、ダンサーは「前へ倣え」の状態のまま右向きになる。一方、部屋と線の関係性を維持する場合、ダンサーが右を向いても線（腕）の位置は部屋に対して固定されたままなので、ダンサーから見ると腕が左横に向けられた状態になる。前者は自己中心座標系での、後者は絶対座標系での運動ということができる。

さらに、いずれの座標系でも、軸や重心といった固定的な線や点を設定せず、空間の任意の点を基準にして動くこともできる。「再編成」というカテゴリーに「空間的再編成 (spatial reorientation)」というサブカテゴリーがあるが、これはまさに、ラバンが「運動のテーマ11」で用いた空間方位 (spatial orientation) をフォーサイスが写像を用いて再定義したテクニックである。

●原理の重層化

単中心であるバレエでは、一度に実行できるパはひとつだけである。ラバンの原理でも、少なくとも子どもを対象としている「動きのテーマ」では、一度に行われるのは1種類の動きであり、それを順につなぎ、一連の動作とすることが提案されている (MED 25)。

『IT』は基本的な動きの指導に用いられているため、どのテクニックでも一度に取り上げられている理論はひとつのみである。しかしフォーサイスが、「現実に踊っているときには、ひとつの原理のみが働いているということはめったにありません」(ブックレット 19) と述べているように、テクニックは重層的に用いられることが想定されている。

理論的には分節化した身体のパーツごとに異なる原理を適用することも可能であるし、身体のあるパートに同時に複数の原理を適用することもできる。腕で何かをよけながら動く「回避」を行いながら、同時にアイソメトリーの動きをするといったこともその例に相当する。さらに、バレエなどの異なる体系を持つダンスに、『IT』の原理を重層的に使用することもできる。

より高度なテクニックとして、上述した自己中心座標空間と絶対座標空間を共存させることも

可能である。たとえば《ALIE/N A(C)TION》(1992)では、舞台上に同時に複数の座標空間を存在させるような仕組みが導入され、重厚なダンス空間が演出されている⁽²⁷⁾。

おわりに

ここまで見てきたように、ラバンとフォーサイスの運動理論とその実践方法には少なからぬ共通点があり、フォーサイスは、ラバンから多くを学んでいることが伺える。

重要なのは、両者が単に同じような運動空間に基づいた理論を展開しているのではなく、空間をジェネレータに採用している点である。フォーサイスはラバンが定義したキネスフィアという考え方を導入し、『IT』のユーザーであるバレエダンサーと認識を共有できる運動空間を築いた。また、『IT』の多くのテクニックが、空間に描くというラバンの運動理論応用したものであることが示すように、ラバンと同じ土台に立ち、さらに同じ方法論で動きを作りに取り組んでいる。

ジェネレータによって生み出された動きは、モディファイアによって修飾される。ラバンは、エフォートという内的衝動をモディファイアとし、空間と同様に客観的な指標とすべく体系化している (*MED* 55)。エフォートは、キネスフィアと並んで重要なラバンの運動理論の柱のひとつである。しかしフォーサイスは、エフォートにはほとんど関心を示していない。『IT』では、エフォートについての言及はなく、テクニックからもエフォートの具体的な活用例を見出すことはできない。

エフォートの代わりにフォーサイスがモディファイアとして採用したのは、写像である。キネスフィアを単に三次元の場合と捉えるのではなく、座標空間と認識することで、ダンスに高度に幾何学的な発想を組み込んだ。

『IT』のテクニックのほとんどが、動きを三次元の座標空間で幾何学的に処理したものである。対称移動や合同・相似といった写像による変換は、幾何学としてはごく一般的なものであるが、その写像を運動に、さらにはダンスに適用したことは、特筆すべきフォーサイスの革新性であろう。反転図形の描出(「回避」)や、自己中心座標系と絶対座標系の混在といった考え方も、座標空間内の、あるいは座標空間間の写像と考えることができる。

このように、フォーサイスはラバンの理論から幾何学的に処理しやすく使い勝手のよい空間モデルとしてキネスフィアを採用し、独自のモディファイアとして幾何学的処理を施している。ラバンが引いた仮想の線を、フォーサイスは移動し、反転させ、複製し、拡散させることにより、複雑な動きを生み出していった。

ラバンは安定したキネスフィアに身体をおさめ、そこから出ることはなかった。フォーサイスはいったんキネスフィアに身を置いたあと、写像という無限のバリエーションを持つモディファイアを用いることで座標の拘束から逃れ、時間、空間ともに意図的に歪めていった。優れた身体能力と高度なバレエのテクニックを習得したダンサーをこの空間に放つことで、通常の身体性の

埒外の動きを作り出したのである。

注

- (1) 《フランス／ダンス (France/Dance)》(1983)、《アーティファクト (Artifact)》(1984)、《イン・ザ・ミドル・サムホワット・エレヴェイテッド (In The Middle, Somewhat Elevated)》(1987) 《肢体の原理 (Limb's Theorem)》(1990)、《失われた委曲 (The Loss of Small Detail)》(1991)、《フロム・ア・クラシカル・ポジション (From A Classical Position)》(1992)、《ALIE/N A (C) TION》(1992) など、作風や脱構築の手法も多様な多くの作品を発表している。
- (2) 浅田 (87) や Reisel の “*Laban's Legacy*”, Caspersen (27-32) など、多くのインタビューや論文で紹介されている。
- (3) 一般的な空間と区別して個々人の運動空間としてラバンが提唱した概念。詳細は本稿で後述する。
- (4) “*Aberrations of gravity*” という論文で言及されている。この論文が掲載された書籍が発行されたのは2011年であるが、記述内容から、フランクフルト・バレエ時代 (2004年以前) に執筆されたものと判断される。
- (5) このときに身体の形状が「X」の文字に似ていることから、一般にこの状態を「ラバン X」と呼ぶが、ラバン自身はこの状態については特別な用語を与えてはいない。
- (6) 運動の指導には正六面体のキネスフィアを用いながらも、ラバンは、「動きの調和を考えるためには、人体の構造とキネスフィアの空間構造との関係を考慮する必要がある」(*Choreutics* 106) と考えた。そこでラバンは、キネスフィアよりも辺や対角線の織り成す角度が日常的な身体の一部の可動域に無理なく沿う正二十面体 (icosahedron) を考案し、詳細な理論の展開にはこの正二十面体を用いた (107, 142)。
- (7) エフォート要素およびエフォート行動の訳語は『身体運動の習得』に倣った。
- (8) 正六面体の頂点 (8箇所。図では hlb、hlf、hrf、hrb、dlb、dlf、drf、drb)、頂点と頂点を結ぶ辺の midpoint (12箇所。hl、hf、hr、hb、lb、lf、rf、rb、dl、df、dr、db)、正六面体の面をなす各正方形の重心 (6箇所。l、r、h、d、b、f)、正六面体の対角線の交点 (キネスフィアの中心、1箇所。c) の計27箇所。
- (9) フォーサイスが1990年代、《ALIE/N A(C)TION》や《エイドス：テロス (Eidos:Telos)》(1995) など多くの作品に取り入れたアルゴリズムによって動きを組み立てていくという考え方の萌芽は、ルールに沿って参照点をたどるといふラバンのこのテクニックにすでに見ることができる。
- (10) この図に振られたアルファベットの略語は子どもにとってあまりわかりやすいものではないため、基本的な動きの道筋にはわかりやすい名前をつけるとよいと記されている (*MED* 36)。トリシャ・ブラウン (Trisha Brown, 1936~) が1975年に発表した《Locus》は、まさにラバンが考案した正六面体の27の点を利用した即興作品で、27の点に A から Z のアルファベットとスペースが割り振られ、ダンサーは「用意されたテキストのつづりに従い、正六面体上の対応する番号の場所をたどっていく。たどる順番さえ正しければ、身体のどの部分を使ってもたどっても構わない」という動き創りの仕組みを備えている (ブラウン 36)。
- (11) オリジナルは1994年に発表されたハードディスク版であるが、それを再構成した CD-ROM 版が1999年 (日本語版は2000年) に発売されている。本稿では日本語版の CD-ROM を参照して論じている。
- (12) 原理およびテクニックの名称の訳語は、『IT』に付属するレクチャー・ブックに従っている。
- (13) たとえば「再編成」カテゴリー「アイソメトリー (isometries)」サブカテゴリーの「縮尺を変える (different scales)」テクニックでは、ラバンのキネスフィアをイメージさせる空間、つまり縦・横・奥行き3方向に軸のある座標空間でフォーサイスがデモンストレーションを行っている。
- (14) 動くためには、生理的・物理的・感情的にせよ、目的を達成するためにせよ、何らかの動機が必要になる。それを仕組みとして構造化したものがジェネレータであり、ジェネレータによって生み出された動きにさまざまに変化させる要素がモディファイアと考えることができる。たとえばバレエではパがジェネレータであり、動きの方向や高さなどがモディファイアである (譲原、2007、49)。

- (15) 「線」カテゴリーの「点-点-線 (point point line)」サブカテゴリーに属する「線を想像する (imagining lines)」テクニック。以降、「線」⇒「点-点-線 (point point line)」⇒「線を想像する (imagining lines)」のように略す。
- (16) 「描く」⇒「u-ing と o-ing (u-ing and o-ing)」⇒「o-ing」
- (17) 「線」⇒「回避 (avoidance)」⇒「ヴォリューム (volume)」
- (18) 「線」⇒「回避」⇒「自身の身体のポジション (own body position)」
- (19) 第一ポジションは、脚は前額面に沿って左右方向に開かれた状態でキューブの中心にとどまっており、スタンスを示すものである。力は下方に向かっている。第二ポジションは第一ポジションの脚を左右に開いたもので、横の次元を構成する。第三ポジションは、前後と左右の2方向の配置である。第四ポジションは、脚が前方と後方に分かれて配置され、第五ポジションでは、脚は中心付近に前後に重ねた状態であり、いずれの方向にもアクセントをもたないが、「高さ」のシンボルになっている (*Choreutics* 141)。
- (20) 「線」⇒「点-点-線」⇒「点を崩す (collapsing points)」
- (21) 「再編成」⇒「アイソメトリー」⇒「縮尺を変える」
- (22) 「線」⇒「一般論 (in general)」⇒「単純から複雑へ (from simple to complex)」
- (23) 「再編成」⇒「アイソメトリー (等方向性)」⇒「床のパターンとして (as floor pattern)」
- (24) room には「空間」という意味があるが、このテクニックでは、room の中にテーブルやドアをイメージするといった事例があるため、「room」は限定的に部屋を意味すると考えられる。この概念は、「再編成」⇒「空間的再編成」⇒「部屋の再構成 (room orientation)」で紹介されている。
- (25) バレエやその他のダンスでも、ダンサーは上演空間と運動空間の2つの空間に身をおいているが、「room」は、運動空間として同時に複数の座標系が存在する点で特異である。
- (26) 「線」⇒「複雑な操作 (complex operations)」⇒「線を移動する (transporting lines)」
- (27) 動きの幾何学的な変形、アルゴリズムによる異なる動きへの移行、偶然性の投入など、さまざまな雑化の手続きが導入され、ダンサーは舞台上で即時にそれに対応することが要求される。

参考文献・資料一覧

- Caspersen, Dana, "The Company at Work: How They Train, Rehearse, and Invent. The Methodologies of William Forsythe." *Ballet-Tanz*, Friedrich Berlin, Verlagsgesellschaft, 2004. 27-32.
- Valerie, Preston- Dunlop and Valerie Monthland. *Readers in Kinetography Laban*, Series B, Book1-4, London, Macdonald & Evans, 1967.
- Gilpin, Heidi. "Aberrations of gravity." *William Forsythe and the practice of choreography*. Ed. Steven Spier. New York: Routledge, 2011. 112-127.
- Laban, Rudolf von. *The Language of Movement: a guidebook to choreutics*. 1966. Ed. Lisa Ullmann. Boston, Plays, inc., 1974.
- . *Modern Educational Dance*. London, Macdonald & Evans, 1948.
- Laban, Rudolf von. and F. C. Lawrence. *Effort*. London, Macdonald & Evans, 1947.
- Servos, Norbert. "Laban meets ballet. Formprinzipien bei William Forsythe." *Tanzdrama*. Nr. 40. Köln. Ceased Publication, 1997. 4-9.
- Zulcus, Loslin, How William Forsythe Has Both Subverted and Enlarged The Boundaries of Classical Dance through The Consistent Use of Language, *Ballet-Tanz*, Friedrich Berlin Verlagsgesellschaft, 2004. 45-51.
- . "The force of Forsythe: not content with remaking ballet, the choreographer is pushing theatrical boundaries." *Dance Magazine* Apr. 2006.
- 浅田彰 編、『フォーサイス1999』、NTT 出版、1999。

カースティン、リンカーン、ミュリエル・スチュワート、カーラス・ダイヤー、『クラシック・バレエ：基礎技法と用語』、松本亮、森乾共訳、音楽之友社、1967。

斉藤尚大「コレオグラフィーの遺産、ルドルフ・フォン・ラバンの1920～30年代における振付と演出に関する一考察」、『舞踊学23号』、舞踊学会、2000。11-20。

フォーサイス、ウィリアム、『インプロヴィゼーション・テクノロジーズ—分析的ダンスの視線のための道具 日本版 レクチャー・ブック』、松澤慶信監修、慶応大学出版会、2000。

フォーサイス、ウィリアム、『インプロヴィゼーション・テクノロジーズ—分析的ダンスの視線のための道具 日本版 ブックレット』、川村由美訳、慶応義塾出版会、2000。

ブラウン、トリシャ、『トリシャ・ブラウン 思考というモーション』、岡崎乾二郎監修、ときの忘れもの、2006。

ホジソン、ジョン、ヴァレリー・プレストン＝ダンロップ、『ラバンにとって「動き」とは、ラバンが考える「コレオロジー」』、大貫秀明訳、松澤慶信 監修、ドイツ・ダンスの100年：映像でみる身体のイメージと表現主義、ドイツ文化センター、1996、50-57。

譲原晶子、『踊る身体のディスクール』、春秋社、2007。

——「規範譜としてのラバン舞踊記譜法の構想とその展開」、『ケータイ研究の最前線』、日本記号学会編、慶応義塾大学出版会、2005。231-246。

ラバン、ルドルフ、『身体運動の習得』、神沢和夫訳、白水社、1985。

——『ルドルフ・ラバン：新しい舞踊が生まれるまで』、日下四郎訳、大修館書店、2007。

渡沼玲史、『『インプロヴィゼーション・テクノロジーズ (Improvisation Technologies)』 (フォーサイス、2000) に関する研究』、『早稲田大学大学院文学研究科紀要 第三分冊』、早稲田大学大学院文学研究科、2001、47。

——「ウィリアム・フォーサイスの即興システム」、『演劇博物館グローバル COE 紀要 演劇映像学2011第1集』、早稲田大学演劇博物館グローバル COE プログラム、2012、299-310。

<使用ソフトウェア>

ウィリアム・フォーサイス、ZKM、『インプロヴィゼーション・テクノロジーズ』、慶応義塾大学出版会、2000。

<視聴覚資料>

From a Classical Position / Just Dancing Around. Dir. Mike Figgis. Perf. William Forsythe. ワーナーミュージック・ジャパン、2007. DVD

Laban's Legacy, Rudolf Laban and his language for human movement. Dir. Megan Reisel. Perf. William Forsythe. Laban Project, 2006. DVD

