

Método Takedinorum para a aprendizaxe da Percusión Corporal

CFR Ferrol

F2101020

Sábado, 5 de febrero de 2022, mañana

14.- Secuencias que surgen de movimientos:

En muchas ocasiones, cuando queremos crear secuencias takedinorum, pensamos en los gestos individuales y en cómo nos gustaría ordenarlos, o en procesos matemáticos como los de las familias de palabras. Sin embargo, a veces es más interesante **crear secuencias a partir del propio movimiento**. Esto es, realizamos un movimiento del cuerpo, como una oscilación de una mano, y observamos qué podría suceder durante ese movimiento, es decir, con qué puntos del cuerpo podría encontrarse esa mano para generar una secuencia de gestos de percusión corporal. Esta forma de generar secuencias da lugar a sucesiones de gestos muy naturales, ergonómicas y ágiles.

Presento aquí algunas posibilidades, sin ánimo de ser exhaustivo, para que practiques, reflexiones sobre ellas y las incorpores a tu repertorio de ideas. Los títulos se refieren al tipo de movimiento generador de las secuencias:

Idea 4.1:**Oscilación de los brazos
sobre un plano paralelo al sagital**

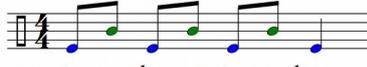
Empieza por hacer un movimiento de oscilación del brazo derecho desde delante hacia atrás, sobre un plano paralelo al sagital¹.

Cuando el brazo derecho oscila hacia atrás se puede encontrar con el muslo (to) y cuando oscila hacia delante con el contramuslo (tø). En el tiempo que transcurre entre ambos gestos podemos insertar otro, como un chasquido derecho (ti). Si usamos los pies para llevar el pulso intentaremos que no coincida el gesto percusivo del pie (tu, ku) con los otros gestos.

Podemos hacer oscilar un solo brazo (t, k) o los dos a la vez (p), encontrando gestos percusivos con una o dos manos.

Estas son algunas de las posibles secuencias resultantes:

1 Recuerda, el plano sagital divide al cuerpo en derecha-izquierda, el frontal en parte delantera-parte trasera y el transversal en parte superior-parte inferior.

<p>Secuencia 1</p>  <p>tu to - ti ku tø - ti</p>	<p>Secuencia 2</p>  <p>tu - to ku - ti tu - tø ku - ti</p>
<p>Secuencia 3</p>  <p>tu - po ku - pø tu - pø kum</p>	<p>Secuencia 4</p>  <p>tú-to-ko kú-tø-kø tú-to-ko kum</p>

- po, to, ko = gestos percusivos en el muslo.
- pø, tø, kø = gestos percusivos en el contramuslo.

El paso de la secuencia 3 a la 4 es muy simple. En la secuencia 3 ponemos los 2 brazos a oscilar percutiendo de manera simultánea. Si adelantamos un poco la percusión de la palma derecha tenemos la secuencia 4, apareciendo de forma natural un compás de subdivisión ternaria.

Idea 4.2:

Oscilación de un brazo sobre un plano diagonal

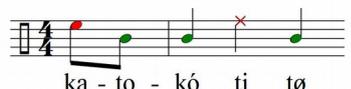
Rota un poco el tronco y los brazos hacia la izquierda y golpea el puño derecho con la palma izquierda (ka) lanzándolo hacia el muslo derecho (to). Deja que la palma izquierda, después de haber golpeado, siga su camino hacia el muslo izquierdo (ko). Te encontrarás con una palabra-secuencia muy fácil de ejecutar: **katokó**. En este gesto de la palma sobre el puño no cierras del todo el puño para que quede un orificio con aire y pueda resonar.

La mano derecha sigue su camino hacia atrás después de percutir al muslo derecho, así que puedes añadir algún gesto, por ejemplo, un chasquido (ti) y un gesto sobre el contramuslo en la vuelta del brazo derecho (tø).

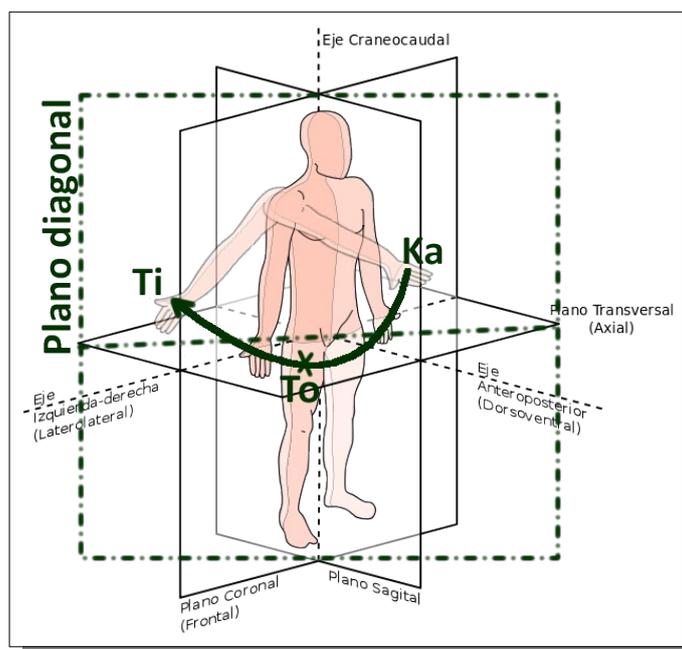
En realidad el movimiento se produce en un **plano diagonal** intermedio entre el sagital y el frontal, más o menos a 45° entre ambos. La mano derecha parte de una posición adelantada, elevada, desde la izquierda, cruza en diagonal hacia el muslo derecho y continúa hacia atrás.

Otra posibilidad es añadir dos chasquidos antes del gesto del puño. La palabra-secuencia resultante es muy ágil: **tikiká**. Tiene un sentido claramente anacrúsico.

Estas son algunas de las posibles secuencias resultantes:

<p>Secuencia 1</p>  <p>ka - to - kó ti tø</p>	<p>Secuencia 2</p>  <p>tu ka - to - ko kum ti - tø</p>
<p>Secuencia 3</p>  <p>ti-ki - ká to - kó tu-kum</p>	<p>Secuencia 4</p>  <p>tø-kø tu-kum tí-ki-ka to-ko ku-tum</p>

- Secuencia 1:
 - La palabra "katokó" tiene un claro sentido anacrúsico. Prácticala acentuando bien la última sílaba.
- Secuencia 2:
 - La palabra "katoko" lleva ahora el acento en la segunda sílaba.
- Secuencia 3:
 - Está formada por 3 palabras: "tikiká", "tokó" y "tukum". Exagera el acento en las últimas sílabas.
- Secuencia 4:
 - El compás de 12 por 8 permite jugar de otra forma con los acentos. La palabra "toko" funciona bien en los dos casos con el acento en la primera sílaba, mientras que "tíkika" la considero en este caso esdrújula. Aprovecha además para trabajar un poco el movimiento de los pies² en las palabras "tukum" y "kutum".



² En los vídeos "4.2.Tuku de pie" y "4.3.Chatuku", se explican 3 movimientos para los pies que funcionan muy bien para cambiar el peso de una a otra pierna.

Idea 4.3:**Oscilación de un brazo sobre un plano frontal**

Se trata ahora de dejar oscilar un brazo, por ejemplo el derecho, por delante del cuerpo, en paralelo al plano frontal.

El brazo izquierdo reposa relajado y la mano izquierda la dejamos preparada con la palma hacia delante, de manera que la mano derecha, en su movimiento en sentido izquierda-derecha, se encuentra con tres puntos en línea sobre los que percutir: la palma izquierda (cha), el muslo izquierdo (to) y el muslo derecho (to).

Una vez que ha percutido en los tres, la mano izquierda puede percutir en el muslo izquierdo con una pequeña rotación (ko).

Se completa así la palabra-secuencia de 4 sílabas "chatotokó" que resulta muy ágil y veloz³.

El secreto para ajustar bien el ritmo está en buscar una buena oscilación del brazo derecho por delante de tu cuerpo, así como una buena distancia entre los tres puntos de percusión.

Aquí tienes una posible secuencia resultante:

tu - kum cha-to-to-kó ku - tum te - ke ti - ki

Idea 4.4:**Oscilación de los brazos al caminar**

Cuando caminamos de una manera relajada nuestros brazos oscilan para poder encontrar el equilibrio, y lo hacen con un movimiento contrario al de las piernas, esto es, cuando se adelanta la pierna derecha lo hace también el brazo izquierdo y cuando avanza la pierna izquierda es el brazo derecho quien avanza. Esto es así porque el cuerpo busca el equilibrio a través de un pequeño giro de las caderas que impulsa a todo el tronco y como consecuencia a los brazos, siempre y cuando estos estén relajados. Además de este movimiento oscilatorio hacia delante y hacia atrás, los brazos muestran cierto movimiento de derecha a izquierda y de arriba hacia abajo, realizando un movimiento curvo en tres dimensiones⁴.

3 En el vídeo "5.2.Lullaby of Birdland" se incluye esta palabra dentro de la coreografía, en el medio de la frase A, con un patrón rítmico con un tresillo que funciona muy bien dentro del estilo.

4 Desde un punto de vista matemático cualquier curva en el espacio puede expresarse como suma de sus proyecciones sobre tres planos perpendiculares entre sí. En el caso concreto del cuerpo humano empleamos los planos anatómicos para describir movimientos. Y en nuestro caso particular, el movimiento que trato de describir se

Podemos aprovechar este movimiento para generar algunas secuencias de gestos de percusión corporal:

- Pongámonos a caminar, pensemos en cámara lenta y traduzcamos a Lenguaje Takedinorum. Después de que el pie derecho pise el suelo (tu) la mano derecha vendrá desde atrás percutiendo al contramuslo derecho (tø⁵), mientras que la izquierda vendrá desde delante percutiendo al muslo izquierdo (ko). Estos dos gestos deberían ser simultáneos (po) pero podemos atrasar un poquito la mano izquierda percutiendo antes con la derecha (tøko). Si prestamos atención a la mano derecha, después de percutir al contramuslo asciende un poco hacia el centro, por lo que puede continuar su trayectoria hacia el pecho (te) de una forma natural. Esta pequeña secuencia finalizaría cuando el pie izquierdo avance pisando el suelo (ku):
 - (tu tø ko te ku)
- Si empezamos ahora desde el pie izquierdo tendremos la VIL (variación por intercambio de lateralidad):
 - (ku kø to ke tu)

Practica los siguientes ejercicios paseando por la sala. Fíjate en la diferencia entre ambos: en el primero exploramos la secuencia (uøeu) y en el segundo exploramos la secuencia (uøoue), adelantando una posición el pie.

①

tu tø - ko - te kum tu tø - ko - te ku kø - to - ke tum

ku kø - to - ke tum ku kø - to - ke tu tø - ko - te kum

②

tu tø - ko - ku te tu tø - ko - ku te, kø - to - tu ke

ku kø - to - tu ke ku kø - to - tu ke, tø - ko - ku te

- puede descomponer también en tres planos, es decir, los brazos se mueven de adelante hacia atrás (cruzando el plano frontal), de derecha a izquierda (sobre el plano sagital) y de arriba hacia abajo (cruzando el plano transversal).
- 5 Recuerda que empleo la "o con barra" (ø) para diferenciar los gestos sobre el contramuslo (po, to, ko) de los gestos sobre los muslos, para los que empleo la "o normal" (po, to, ko). No hay diferencia en la vocalización. Si quieres explorar con otras sílabas para diferenciar ambos gestos al vocalizarlos consulta el apartado "consonantes secundarias" en la Parte I de este libro.