

Sujeito objeto: o corpo no teatro de formas animadas na perspectiva da educação somática

Marcelle Teixeira Coelho

Programa de Pós-graduação – Mestrado em Teatro

Universidade do Estado de Santa Catarina – UDESC - mestrando - Poéticas Teatrais –
Coor. Profa. Dra. Sandra Meyer Nunes

Resumo: O papel do corpo no teatro de formas animadas ocidental por muito tempo foi tratado de forma secundária se comparado a atenção dada aos aspectos plásticos da matéria, ou seja, ao boneco/objeto. Porém, observa-se que a partir do final do século XX, concomitante com a difusão da manipulação a vista, há um crescente interesse sobre o desenvolvimento das habilidades corporais e expressivas do ator manipulador. Desde então, uma das propostas que vem a auxiliar o seu treinamento é a Educação Somática. Nessa perspectiva, o corpo não está dissociado da mente e do ambiente, rompendo com o paradigma cartesiano e questionando as fronteiras entre corpo e mente, interior e exterior, sujeito e objeto.

Palavras-chave: Ator manipulador, sujeito-objeto, Educação Somática, corpo

O teatro de formas animadas passou por duas grandes mudanças no decorrer do século passado. A primeira surge na virada do século XX, paralelamente ao teatro popular e tradicional, um teatro de bonecos moderno impulsionado pelos movimentos da vanguarda teatral, na qual se valoriza o boneco como representação anti-natural. Nesta época o boneco passa a ser a representação única da personagem, enquanto o bonequeiro fica inteiramente dissimulado diante do público. Segundo Jurkowski (2000) essa é a época do teatro de bonecos homogêneo. Porém, o autor aponta que:

Uma nova etapa se esboça nos anos 50 e 60 com a aparição do teatro de bonecos heterogêneo onde o boneco deixa de ser o elemento dominante. Ele não é mais do que um componente entre outros, como o ator bonequeiro à vista, o ator mascarado, os objetos e os acessórios de todos os gêneros. Esta evolução conduz a uma nova reflexão e muitos procuraram explicar esta ruptura (2000, p.8).

Outra mudança é a postura do ator manipulador em cena. Tradicionalmente, ele se encontrava escondido do público, mas, a partir da Segunda Guerra Mundial, começam a surgir experimentações na qual o ator manipulador se faz presente por meio da manipulação à vista. Essa necessidade de se adequar às novas realidades do teatro de bonecos contemporâneo faz com que surja a necessidade por parte do ator manipulador de buscar meios para se adaptar a um novo contexto que antes não se fazia presente.

Ao compartilhar a cena, seja animando e/ou atuando junto ao boneco/objeto, o ator manipulador fez com que seu trabalho, em alguns aspectos, se assemelhe ao do ator, já que seu corpo se torna aparente. Neste sentido, a busca por um trabalho corporal que

o habilite a estar em cena de forma visível propiciou com que o bonequeiro/ator animador fosse muitas vezes procurar suporte no trabalho corporal do ator. Até porque “quando um ator bonequeiro anima um boneco, é seu corpo que atua. Por isso, não é possível pensar na sua formação sem a formação corporal do ator” (BELTRAME, 2001 p.220). Até porque, como lembra Artiles (1998), diferentemente do teatro de formas animadas, há uma vasta teoria sobre o trabalho do ator e que pode servir como suporte para o trabalho corporal do ator manipulador.

Vale lembrar que, até então, o trabalho corporal do ator manipulador, quando sistematizado, era muitas vezes baseado na apropriação de uma gramática de movimentos, na qual o corpo era trabalhado de forma segmentada e o foco estava voltado para as partes diretamente envolvidas na animação. Porém, a busca por um trabalho que contemplasse o desenvolvimento de todas as habilidades requerente fez com que o bonequeiro fosse buscar tanto no teatro, como já apontamos acima, quanto na dança práticas que o auxiliassem no seu desenvolvimento corporal. Uma das práticas cada vez mais utilizadas por essas linguagens e que começa a se difundir no teatro de formas animadas é a Educação Somáticaⁱ, que vem a ser um método de educação pelo movimento.

Podemos encontrar esses métodos nas práticas corporais da companhia de Philipp Gentyⁱⁱ ⁱⁱⁱ, nas aulas de Claire Heggen e Joseph Lacrosse^{iv}, como também no currículo da Universidade Estadual de Música e Artes Performativas: Teatro de Figuras em Stuttgart.^v Esses métodos, diferente do que ocorria até então no trabalho corporal do ator manipulador, buscam trabalhar o indivíduo em sua totalidade psicofísica, por meio da sensibilização e percepção do movimento, promovendo tanto a sua organização, quanto a consciência corporal. Para entender a inclusão dessa atividade na formação e na prática do ator manipulador, é necessário esclarecer a importância da consciência corporal no trabalho deste artista

Por consciência corporal entende-se um estado, como sugere José Gil (*apud*. NUNES, 2009), de *consciência inconsciente*, na qual agimos de forma que tenhamos domínio, mas não controle, do nosso movimento (Nunes, 2009 p. 97). É quando entramos em um estado de relaxamento da atenção exterior por parte de quem executa o movimento, ou seja, quando penetramos em nosso corpo e agimos de uma forma que não nos permite a reflexão, porém sabemos exatamente o que estamos fazendo. “Trata-se de ‘libertar o corpo’ entregando-o a si próprio” (GIL, *apud*. NUNES, 2009 p. 28).

É interessante observar que este estado exposto por Gil na definição de consciência corporal, é semelhante ao que Heinrich von Kleist (1997) sugere em seu ensaio *Sobre o teatro de marionetes*, escrito em 1810. Nesse texto, o autor faz referência a um estado que poderíamos chamar de *consciência inconsciente*, na qual o ator

manipulador domina de tal forma os movimentos de sua marionete que a relação que se estabelece entre manipulador e marionete se assemelha a de uma *dança*^{vi}.

Podemos encontrar semelhante significado para a *dança* no livro *A arte cavalheiresca do arqueiro zen* de Eugen Herrigel (2007:67-69). Nesse livro, o autor conta a história de um professor alemão em missão no Japão, que, junto a um mestre zen, resolve aprender a arte de atirar com o arco e flecha. Da mesma forma que Kleist, o mestre zen, ao tentar orientar o seu discípulo – o professor – no domínio dessa arte, utiliza a palavra *dança* para designar os movimentos que vem “do centro do qual surge a verdadeira respiração” (HERRIGEL, 2007 p.67), para que dança e dançarino se tornem a única e mesma coisa. Para isso, ele sugere que seu discípulo *dance* como *dança* uma aranha a sua rede sem *pensar* nas moscas que a estas se prenderão. “A mosca, dançando despreocupadamente num raio de sol, se enreda sem saber o que a esperava. Mas tanto a aranha, como a mosca, algo *dança*, e nela o exterior quanto o interior são a mesma coisa”.

É na busca por esta *dança*, por um estado de *consciência inconsciente* que os métodos de Educação Somática podem auxiliar o ator manipulador a chegar a esse fim. É por meio da nossa percepção sensorial, - e nisso se inclui a cinestesia, ou seja, o sentido do movimento – que estamos em direta relação com nosso ambiente. “A experiência perceptiva é uma experiência corporal na qual reencontramos ou religamos a unidade do sujeito e do mundo” (NÓBREGA, 2005.p.607). Ao proporcionar essa sensibilização, podemos nos conectamos melhor com o objeto, chegando mais próximos a estados que se assemelham aos citados pelos autores acima.

Ao dar espaço para a sensibilização, muda-se o paradigma de que o trabalho corporal do ator manipulador é limitado à apropriação de uma técnica por meio da repetição de exercícios – vinculado de certa forma ao paradigma mecanicista^{vii}. Nesse sentido, a Educação Somática, vista como uma prática auxiliar, pode proporcionar que o ator manipulador, por meio da sua experiência pessoal venha a conseguir estabelecer com o objeto essa relação na qual manipulador e manipulado se tornam uma coisa só, na qual não há distinção entre dentro e fora, sujeito e objeto, interior e exterior.

REFERÊNCIAS BIBLIOGRÁFICAS

ARTILES, Freddy. *Títeres: história, teoria y tradicion*. Zaragoza: Librititeros, pp. 105 –130, 1998.

BELTRAME, Valmor. *Animar o inanimado: a formação profissional no teatro de bonecos*. 2001. 296 f. Tese (Doutorado em Artes Cênicas) – Escola de Comunicações e Artes, Universidade de São Paulo, São Paulo.

HERRIGEL, Eugen. *A arte cavalheiresca do arqueiro zen*. São Paulo: Editora Pensamento, 2007, 22ª edição.

JURKOWSKI, Henryk. *Métamorphoses: la marionnette au XX siècle*. Éditions Institut International de la Marionnette: Charleville-Mézières, 2000. Tradução Eliane Lisboa.

KLEIST, Heinrich von. *Sobre o teatro de marionetes*. Rio de Janeiro: Sette Letras, 1997.

NÓBREGA, Terezinha. *Qual o lugar do corpo na educação? Notas sobre conhecimento, processos cognitivos e currículo*. Educ. Soc., Campinas, vol. 26, n.91, pp.599 -615, Maio-Agosto 2005. Disponível em <[HTTP://www.cedes.unicamp.br](http://www.cedes.unicamp.br)>

NÓBREGA, T & MENDES, M. *Corpo, natureza e cultura: contribuições para a educação*. In: *Revista Brasileira de Educação*. Set., out., nov, dez., n.027. Associação Nacional de Pós-Graduação e Pesquisa em Educação. São Paulo, Brasil, 2004 pp 125-137.

NUNES, Sandra. *“Ser” um corpo: a impregnação da consciência pelo movimento*. In: *Urdimento: Urdimento – Revista de Estudos em Artes Cênicas/ Universidade do Estado de Santa Catarina*. Programa de Pós-Graduação em Teatro. Vol. 1 n.12 (Mar 2009) - Florianópolis: UDESC/CEART. pp.93-100.

ⁱ Disciplina que se constitui por meio da reunião de diferentes práticas de educação pelo movimento, tais como a Técnica de Alexander, o Método Feldenkrais, a Eutonia, o Body Mind Centering, Cadeias Musculares e Articulares, entre outros.

ⁱⁱ Companhia francesa reconhecida pela qualidade técnica e artística de espetáculos e que se caracteriza pelo uso simultâneo de bonecos, objetos, formas, e outras linguagens artísticas como a dança.

ⁱⁱⁱ Segundo Felisberto Costa (2008), a Técnica de Alexander é uma das práticas que fazem parte do treinamento da companhia de Philippe Genty.

^{iv} Professores da disciplina do Movimento da École Supérieure des Arts de la Marionnette – ESNAM, Charleville-Mézières, França.

^v Nesta escola utilizam o Método Feldenkrais desde 1989.

^{vi} No texto ele utiliza a palavra *operador* para se referir ao ator manipulador.

^{vii} Encabeçado por René Descartes (1596 – 1650), este paradigma “é fundado no exercício do controle e no domínio da natureza, influencia a educação através da racionalização das práticas corporais. Ao ter como princípio a utilidade e a eficiência, busca-se a padronização dos corpos, e os gestos são controlados, baseados na racionalidade instrumental” (Nóbrega & Mendes, 2004 p.125).