

Arte Robótica / Performance

ROBÔ

Termo derivado de “Robota” (trabalho compulsório) em Checo, aparece pela primeira vez na peça R.U.R. de Karel Capek em 1922.

Formas de manifestações de trabalhos artísticos na arte contemporânea com o uso destas criaturas eletrônicas:

Arte da Telepresença – projeção remota do ser.

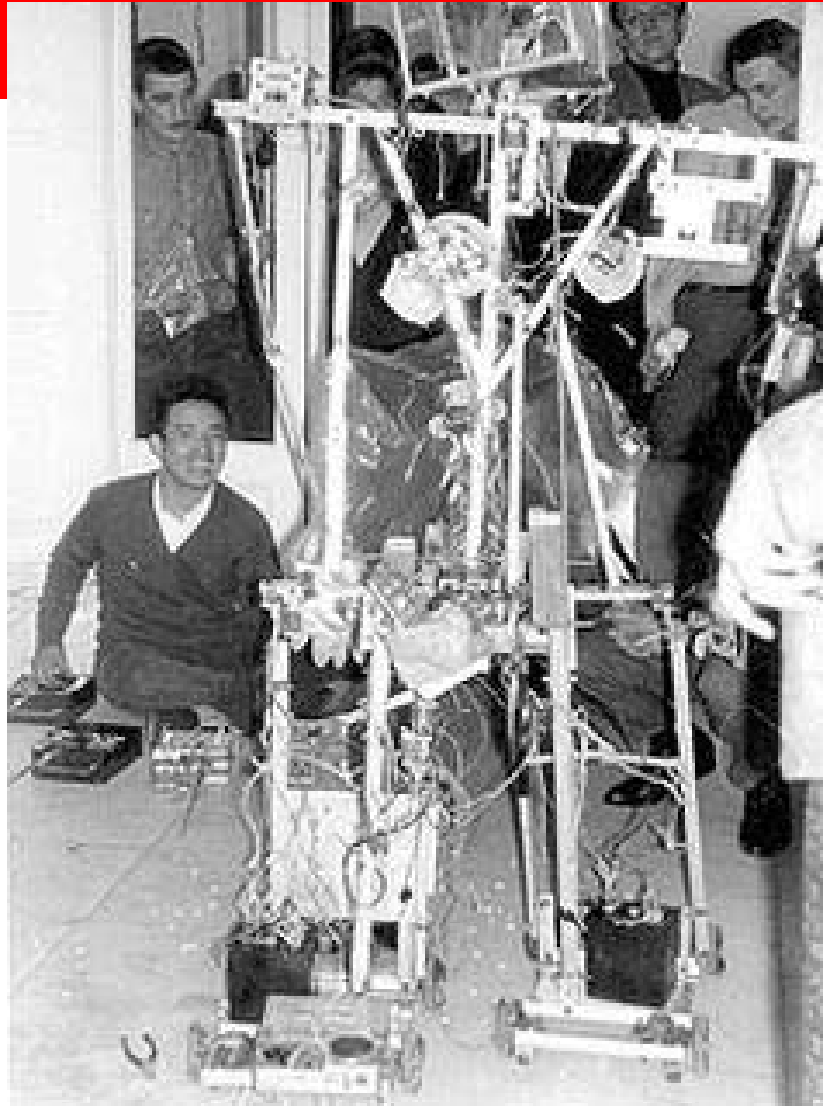
Arte Cibernética- combinação orgânico e eletrônico.

Arte Robótica – comportamento autônomo, manifestação da natureza eletrônica.

Naum June Paik

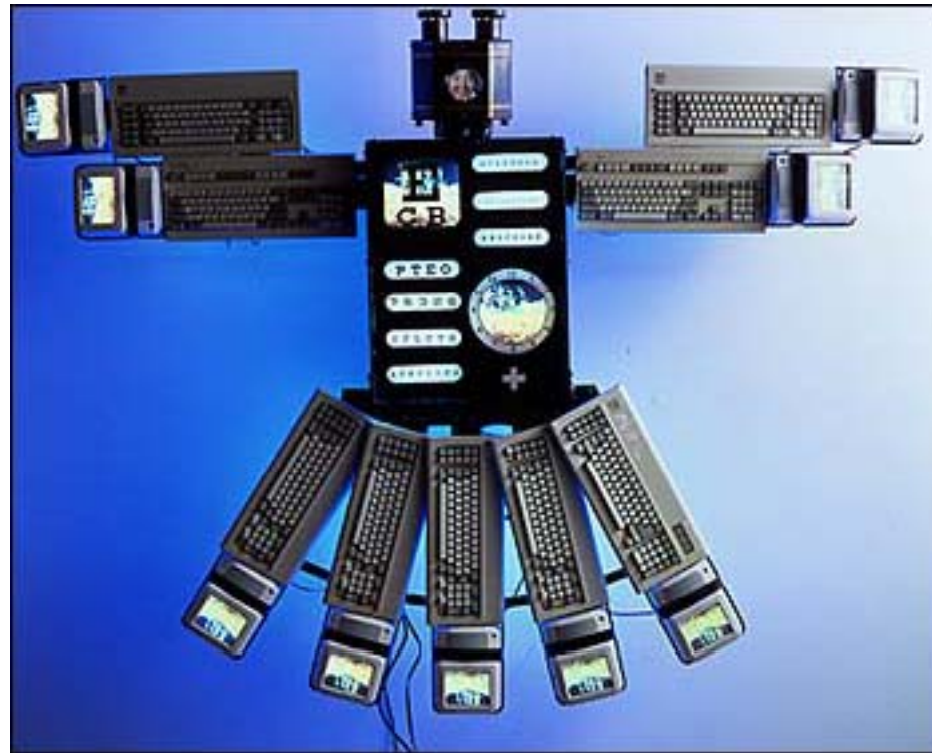
1964 - “K- 456” – Realizou a primeira performance artística com o uso de robô. Conceitos de controle remoto, livre mobilidade e interação com o público.

Naum June Paik



K- 456 - 1964

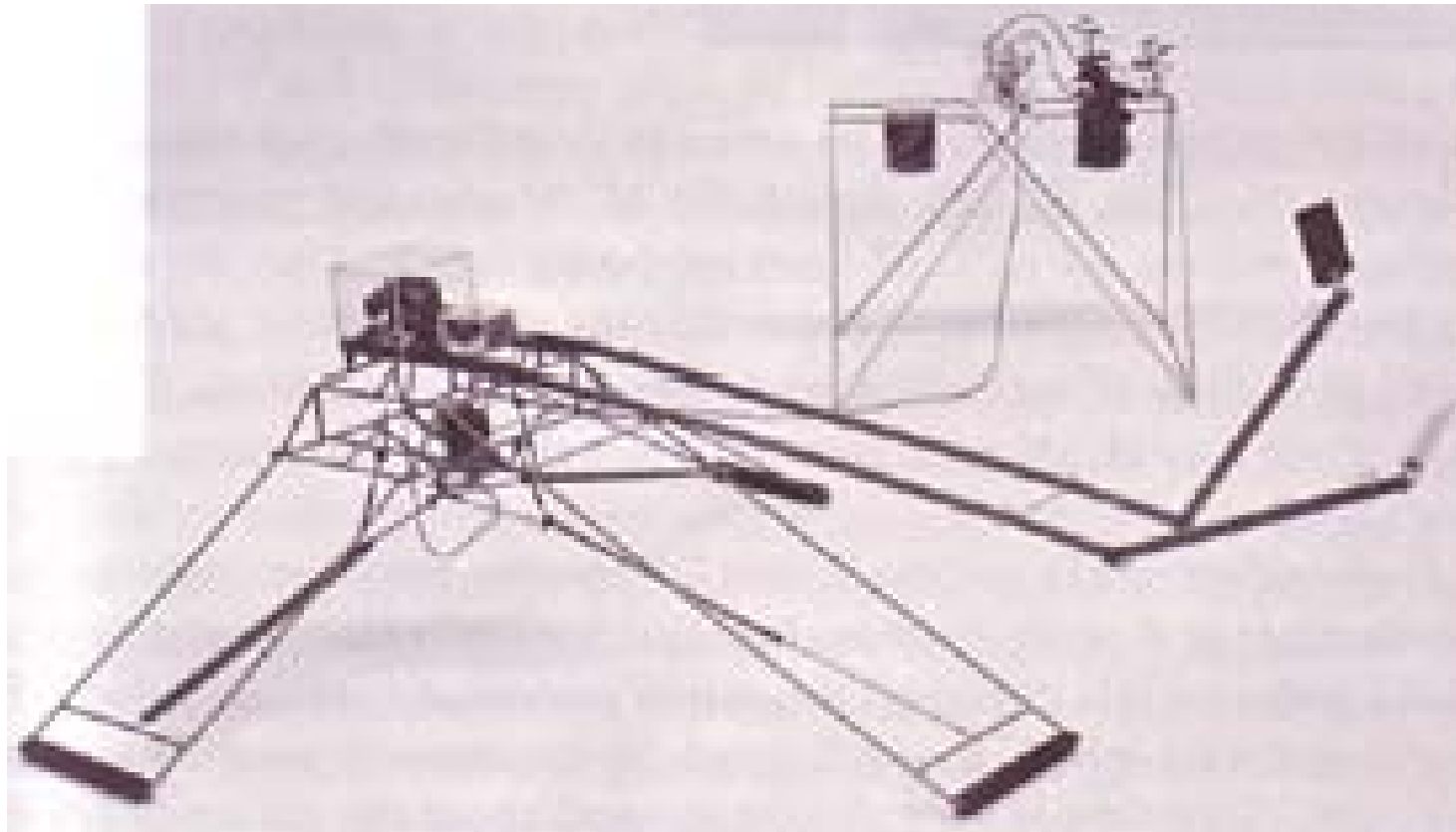
Naum June Paik



Blue eyes - 1996

Tom Shannon

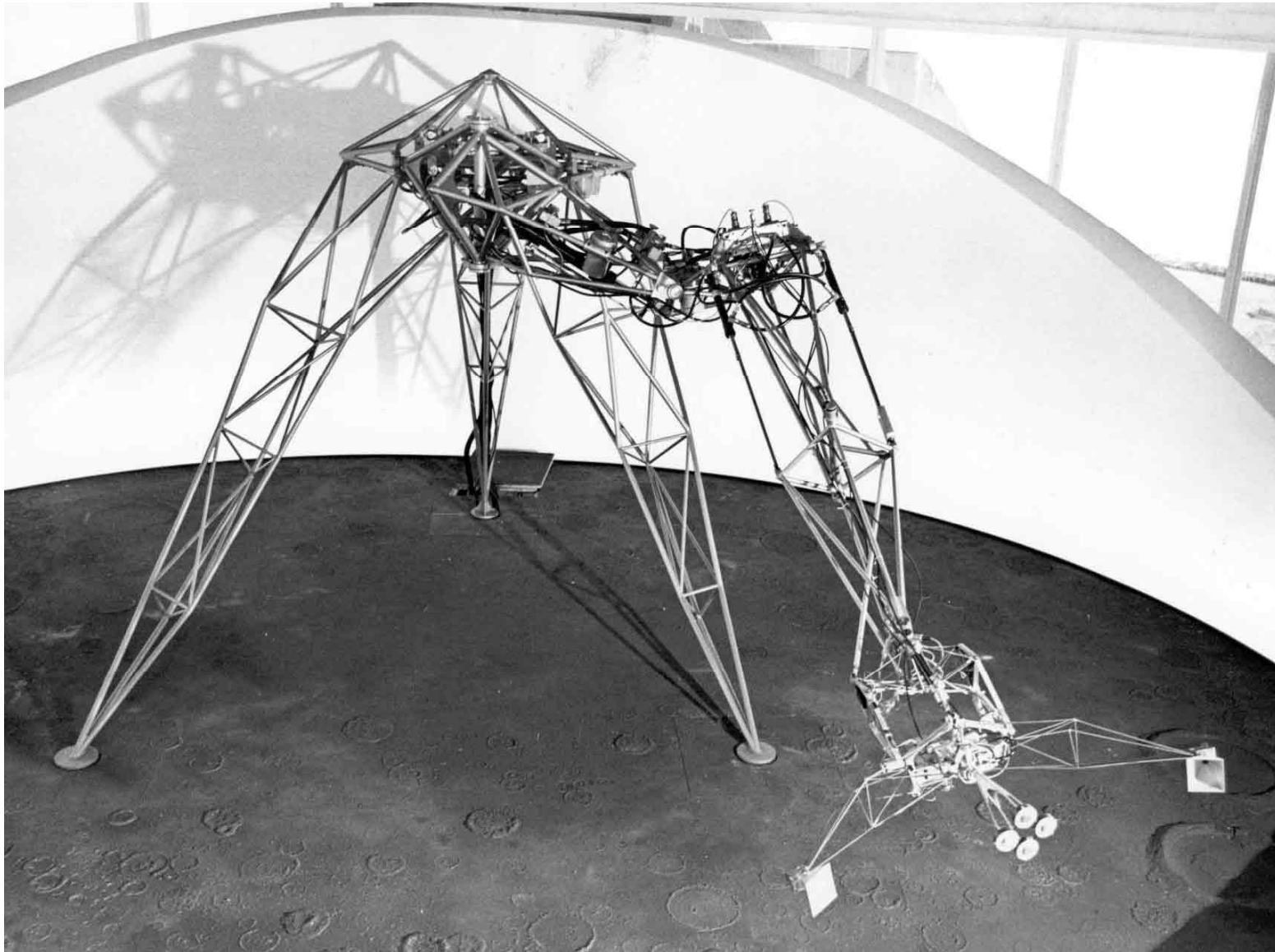
1966 – “Squat” – Sistema cibernético integrado a uma planta.



Edward Ihnatowicz

1969/70 – “Senster” (o sensor) - Primeira obra artística a ser controlada por *hardware*, com comportamento parametrizado por software. Utilizando voz e sensores para interagir o público com a máquina.

Edward Ihnatowicz



James Seawright

Conhecido por realizar esculturas cinéticas interativas;

Esculturas reativa:

1965/66 - “watcher” (observador)

1966 - “Searcher” (Investigador)

Ambientes reativos:

1968 - “Eletronic Peristyle” (colunas eletrônicas)

1970 – “Network III” (rede III), com importância pelo uso de computador digital e sensores de luz no teto e de pressão no chão.

Arte Robótica:

1983 – “Eletronic Garden” (Jardim eletrônico) – Com parâmetros climáticos de temperatura e umidade.

Norman White

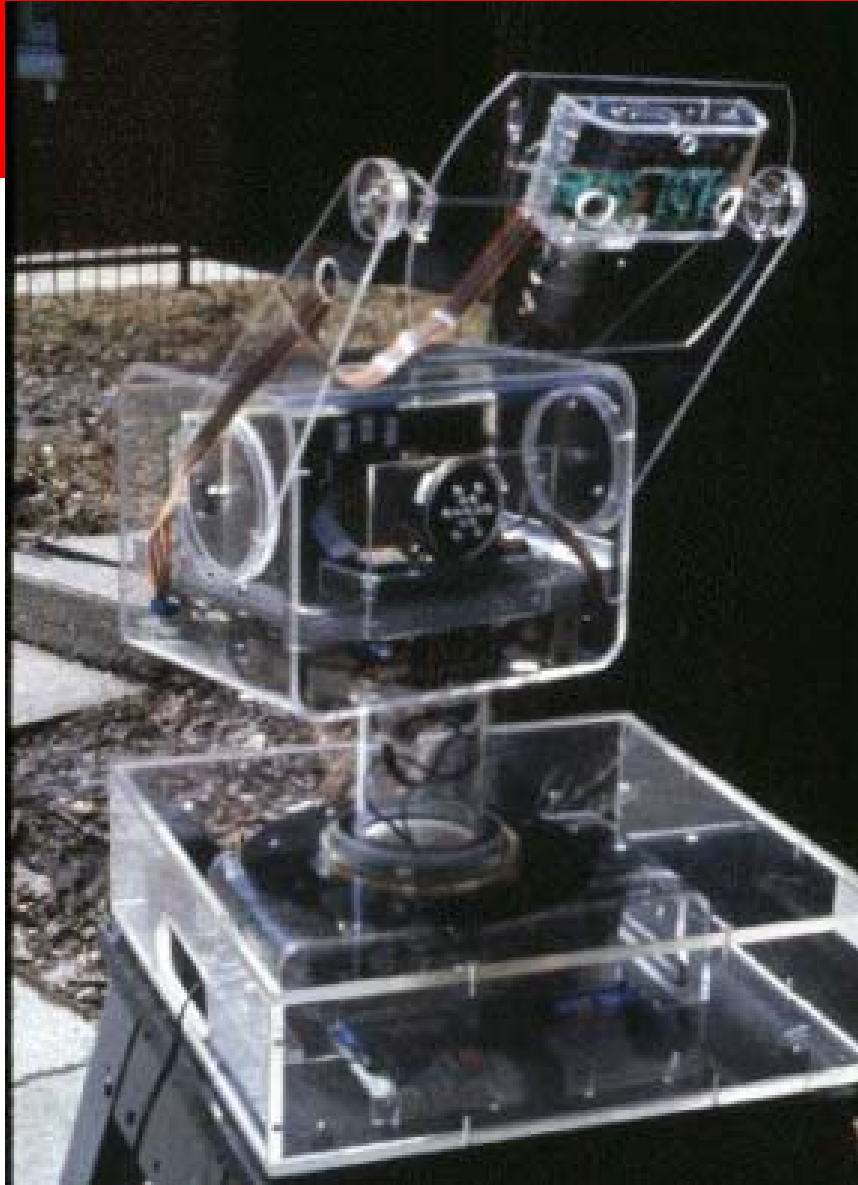
Contribui continuamente para o desenvolvimento da arte robótica.

1985 (concepção) – “Helpless Robot” – Primeira performace (1988). Atual estágio (1997), reverte a concepção de robô, através de sensores identifica a presença de pessoas e solicita ajuda.

1998-99 - Facing Out Laying Low 2

Rôbo interativo que através de sensores sonoros responde as colocações do público. Trabalhando com muitas variações de respostas de acordo com as perguntas.

Norman White



Facing Out laying Low 2 – 1998-99



Helpless Robot-1997

Eduardo Kac

Arte da telepresença viabilizada pela conexão da robótica com as telecomunicação, não como uma presença remota, mas como a própria presença em um espaço remoto

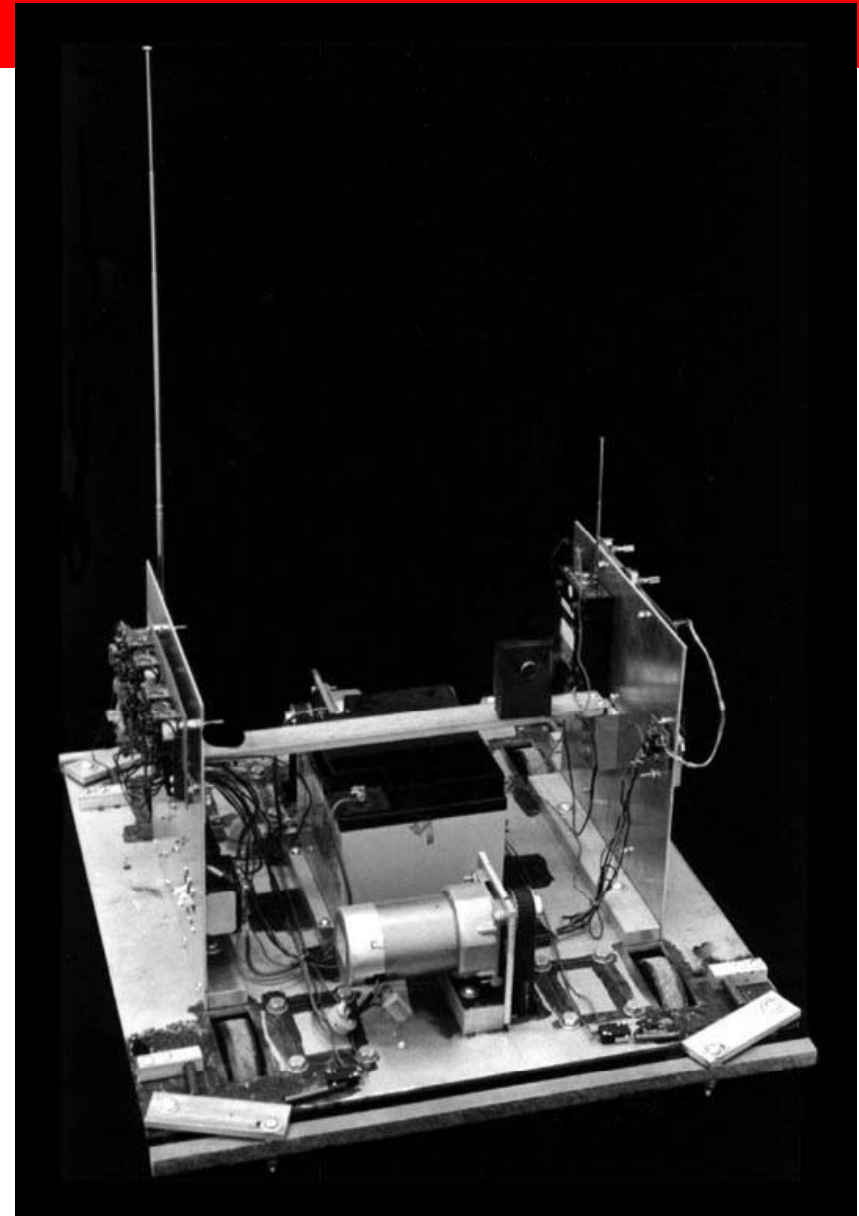
<http://www.ekac.org>

<http://www.ekac.org/ornitorrincoM.html>

Eduardo Kac

Onitorrinco - Robô (sem fio e móvel) manipulado a distância criando uma nova visão de performance, robótica e interatividade. Contextualizando o conceito do “não-lugar”- através de um link telefônico (teleconferência de três pontos) o robô foi controlado desde Seattle, Chicago e Lexington e o público plugado a internet pode ver a instalação on-line na visão do robô.

1989 - “Onitorrinco”



Mark Pauline

SRL – “Survival Research Laboratories”

Performance Robótica de destruição. Robôs como seres incontroláveis, vida própria.

1981 - “Rabot”

1995 - “Crime wave”

1997 - “The Unexpected Destruction of Elaborately Engineered Artifacts”, tendo como principal estratégia estética a tecnologia fora do controle humano.

Mark Pauline



Rabot - 1981

Mark Pauline



Sneakysoldier3 - 2001

Sneaky_soldier_collapse_show - 2001



Sneaky_soldier_show - 2001



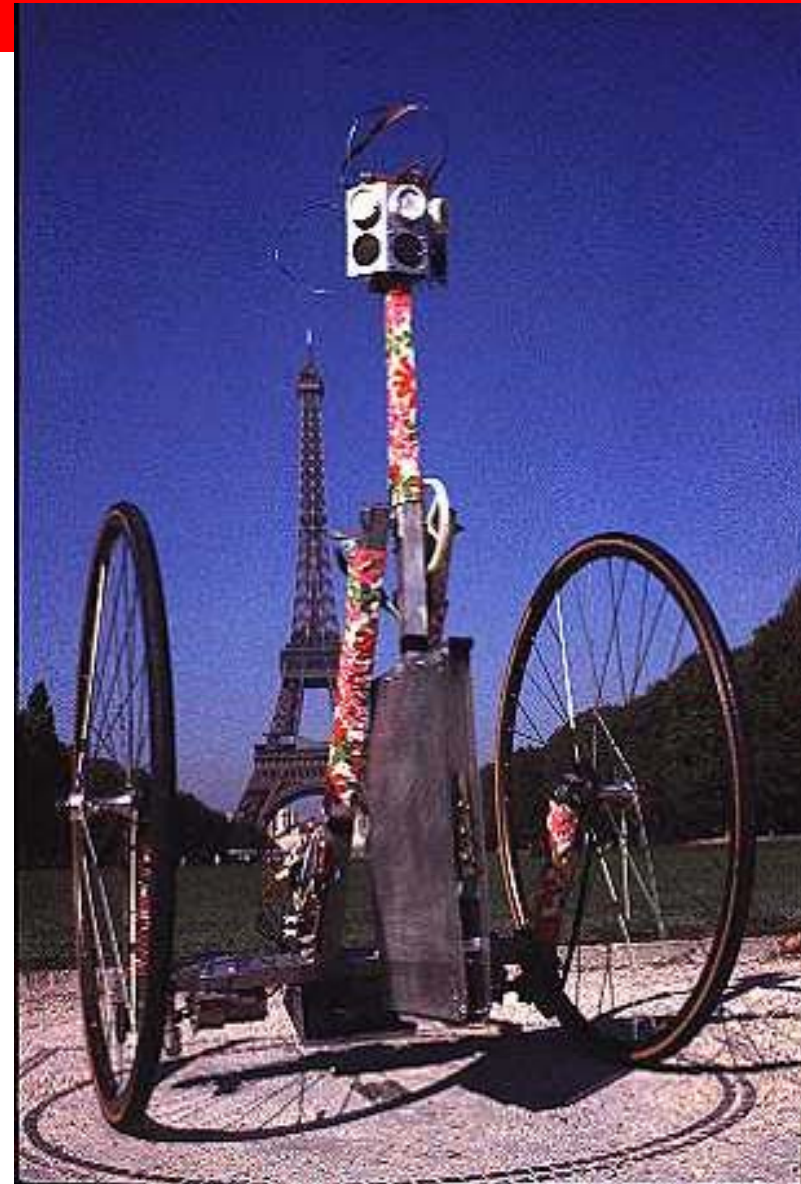
Simon Penny

1996 - “Petit mal” (perda momentânea de consciência)
trabalho de autonomia robótica, onde por sensores
sônicos e sensíveis ao calor o robô interage com
pessoas (aproximando-se) por horas em espaços
públicos. Uma máquina a procura de amigos, sem a
manipulação humana nesta interação.

Simon Penny



1995 - "Petit mal"



Arte Cibernética

Uso de robôs para a ampliação do espaço / tempo do ser humano, onde as tecnologias se naturalizam durante as interações, incorporando os sinais biológicos. Não se pode separar mais o que é biológico e o que é tecnológico. O artista adquire poderes ultra-humanos, assumindo no contexto sensorial, espaços virtuais.

Arte Cibernética

Transformação de sinais Biológicos em impulsos elétricos.

A arte se processa no diálogo entre o “info” e o “bio”

Extensão do ser humano

Persona virtual

Sujeito aparelhado / interfacetado

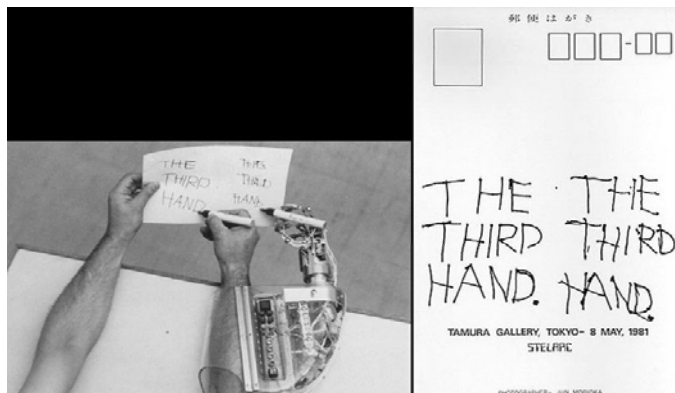
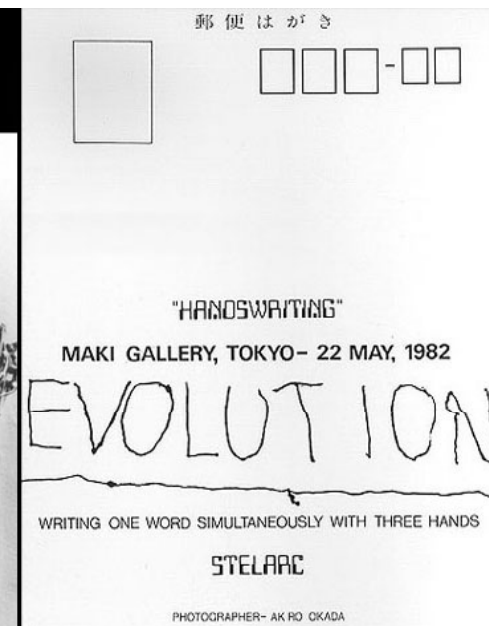
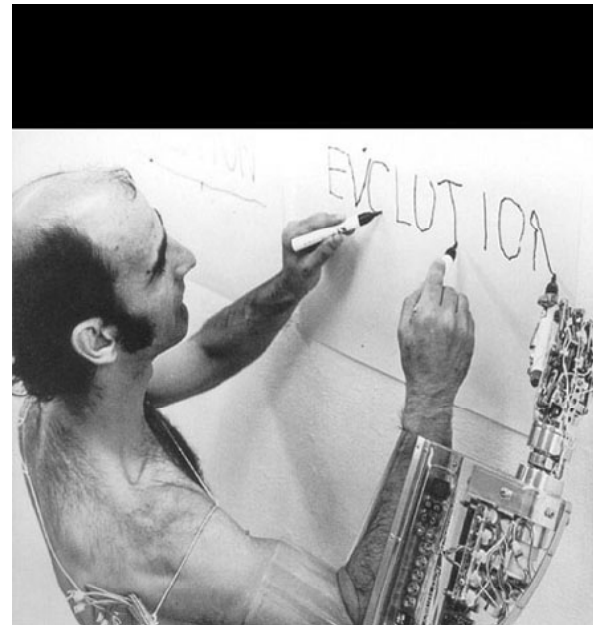
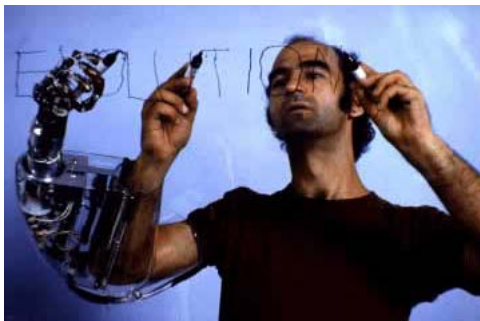
“Zonas de intervalo” – entre o “transe e o algoritmo” –

São realidades “ úmidas” – “*moist reality*”, onde a vida de carbono se amalgamada ao silício.

Sterlarc

Robótica como extensão do corpo.

1981 – “The Third Hand” (a terceira mão)



<http://stelarc.va.com.au/>

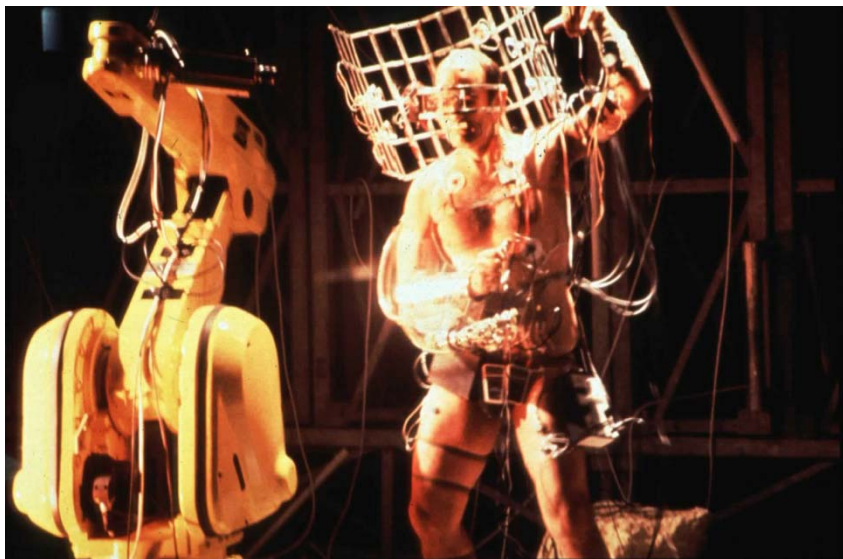
Sterlarc



Exoesqueleto 3D



Mecanismo de manipulação do exoesqueleto



Host Body / Coupled Gestures

Roy ascott

Mixed reality - Realidade mistas, (conceito de ciberarte)
As tecnologias se naturalizam, se transformam durante as interações. Incorporando os sinais biológicos nestas interações. Não existe limite, não se pode mais separar o que é biológico e o que é tecnológico.

Diana Domingues

INS(H)AK(R)ES - Ambiente interativo desenvolvido através de um sistema robótico, que permite ao usuário, conectando via Internet a um serpentário localizado no Museu de Ciências Naturais/UCS, colaborar com a vida de serpentes que recebem água mediante a movimentação de um robô. O sistema permite a telepresença e telerobótica.

<http://artecno.ucs.br/insnakes/videos.html>

<http://artecno.ucs.br/insnakes/>

Ulrike Grabiél

Trabalhos interativos que usam os movimentos dos olhos e outros aspectos do corpo humano para a movimentação ou controle de robôs. O uso de ondas do cérebro que controlam numerosos robôs que refletem os estados mentais daqueles que assistem a performance; Proporcionados pelo volume de ondas alfa, as ondas do cérebro que ocorrem em um estado de relaxamento e de sensação extrema do pensamento.

Ulrike Grabiell

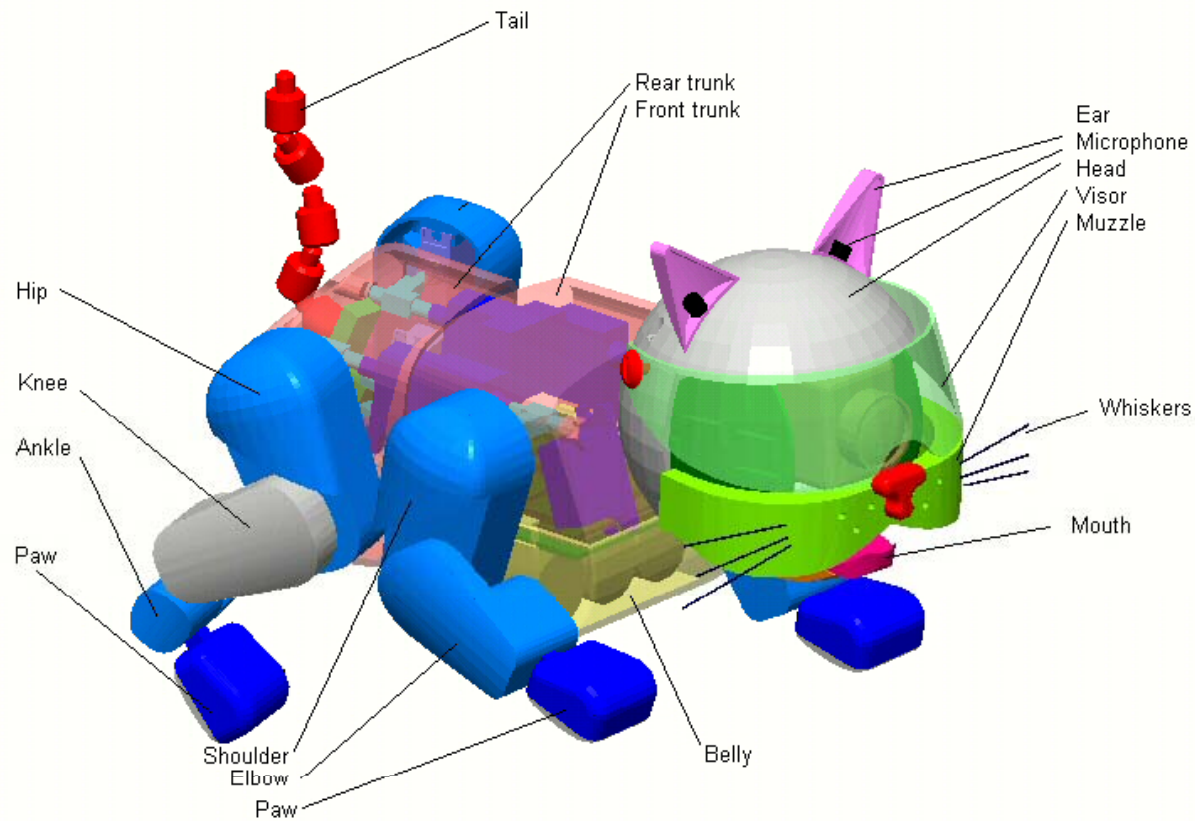


Reações do olhos captados por óculos para a manipulação de robôs.



Instalação de robôs que interagem com as ondas cerebrais do público.

Starlab

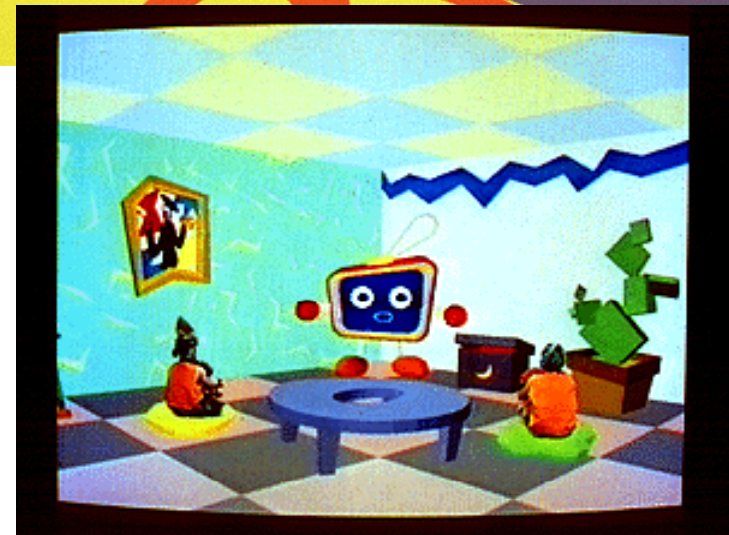


<http://www.genobyte.com/robokoneko.html>

Toshio Iwai

UgoUgoLHuga:

Criação artística de robôs que interagem com o público – “crianças”, através de programas de Televisão. Os personagens respondem on-line questionamentos do público.



UgoUgoLHuga, 1992 –1994. Fuji Television

AIBO / ASIMO

Robôs amigos, que avançam no entendimento de mídias digitais, já ultrapassam as fronteiras entre a arte e o entretenimento.

Questionando a distância entre o eu e o outro. Quem é quem?

Exemplos da expansão das possibilidades da cultura digital, do modo como enxergamos o mundo, o eu e o outro que podem ser mais ousadas.

AIBO - robô autônomo que responde a estímulos externos de uma forma "inteligente". Ele têm emoções e instintos, e anda com as 4 patas como os nossos velhos amigos, o cão e o gato.

Além disso, AIBO aprende enquanto vive e interage com o seu dono, desenvolvendo uma personalidade única. Suas ações podem mudar ao mesmo tempo em que ele vai amadurecendo, assim como outros animais.

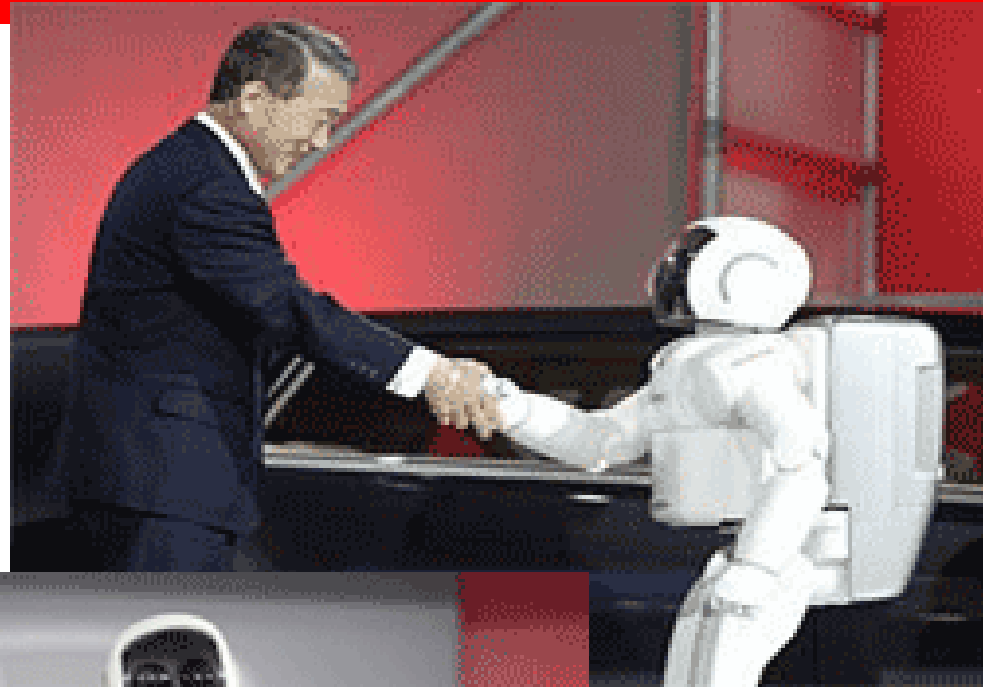
ASIMO - robô humanóide, não apenas caminha para frente e para trás, mas também vira para os lados, sobe e desce escadas e dobra esquinas, consegue controlar o seu centro de gravidade.

AIBO



AIBO - Sony

ASIMO



ASIMO - Honda



Chico MacMurtrie



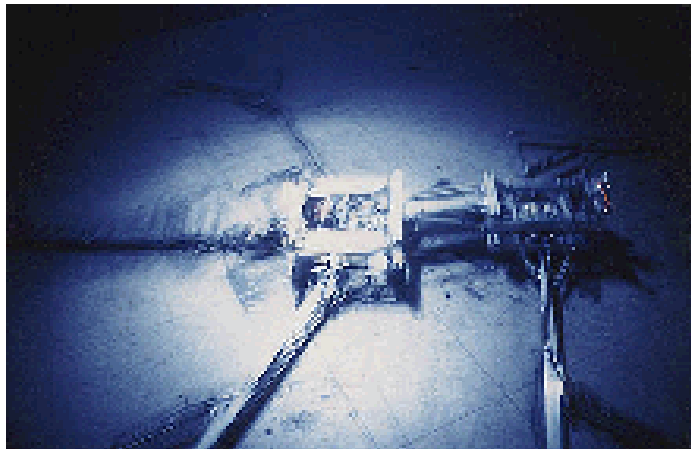
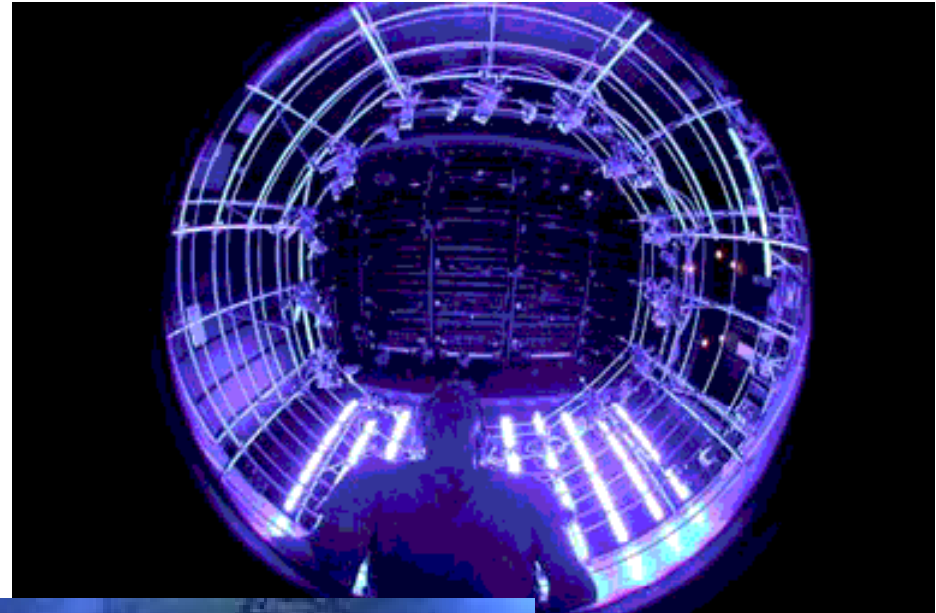
Growing raining tree-2003

Louis-Philippe Demers



At the Edge of Caos 2000 & Bill Vorn

L'Assemblée - 2003

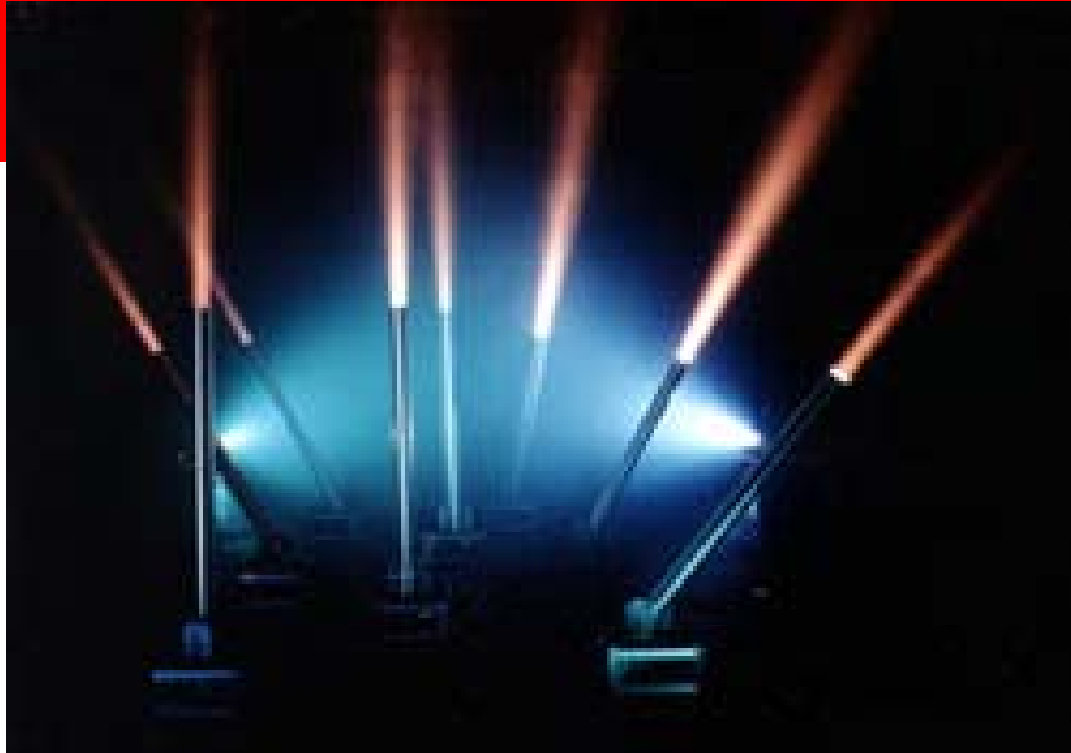


Schizoid ontologie 2000



Armageddon - 2004

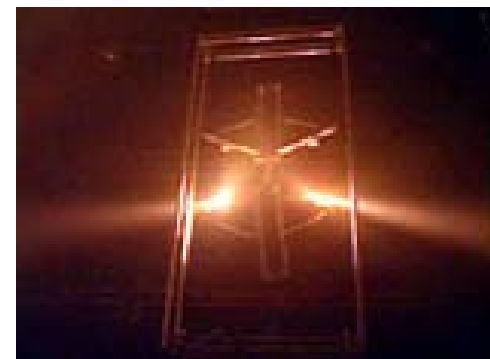
Bill Vorn



Espaço Vetorial 1993 & Louis-Philippe Demers

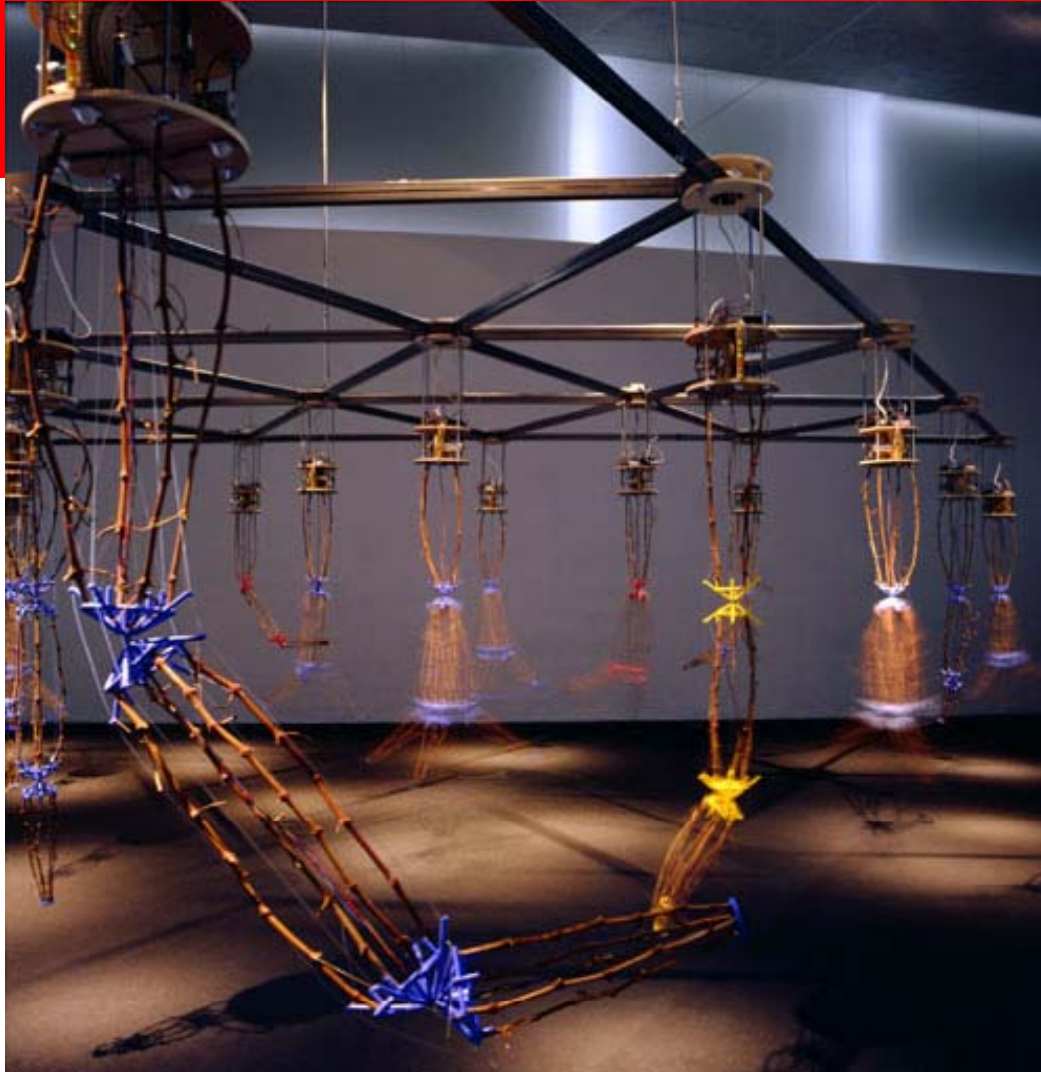


Bill Vorn & Louis-Philippe Demers
Lago frenchman 1995



Bill Vorn & Louis-Philippe Demers - Le procès - A experimentação 1999

Ken Rinaldo



O Rebanho - 2000

Esculturas robóticas que respondem ao público por tons e vibrações ou movimentos. Conceito de interatividade ativada por som (do público) e respondida por movimento de repulsa a este público como animais. A identificação do público e repassado as outras criaturas, por tons de telefone, que agem da mesma forma, idênticos aos animais (peixes, bois, ou ovelhas) na natureza.