

(Learning) The Grammar of the Act

Wir betrachten die Struktur und Verwendung von traditionellen Techniken der Malerei im Kontext zeitgenössischer Arbeiten technischer Natur. Methoden von menschlichem Ausdruck und Informationsvisualisierung des postdigitalen Zeitalters sind der zentrale Fokus der ausgestellten Werke. Im Ausstellungsraum bringen wir diverse kollaborative Werke zusammen, die Robotik, Motion Tracking, Video, Druck und Malerei vereinen. Als Ganzes wird das Verhältnis von biologischen Praktiken und maschinellen Systemen zu einander untersucht. Beide werden verwendet, um Strukturen aus physischen Bewegungen und Gedanken bzw. Wahrnehmungen zu erzeugen.

Ein mobiler e-David Malroboter bildet das Kernstück der Ausstellung. Die Maschine malt kontinuierlich kalligraphisch aussehende Gemälde. Die Daten für die vom Roboter ausgeführten Pinselstriche werden durch Analyse der Laufwege der Ausstellungsbesucher berechnet. Dazu erkennt eine an der Decke hängende Kamera die Bewegungen der Besucher, mithilfe einer speziell entwickelten Motion Tracking Software, die von Antonin Sulc, einem Doktoranden in Prof. Bastian Goldlücke's Arbeitsgruppe geschrieben wurde. Während sie sich im Ausstellungsbereich bewegen, werden die Bewegungen von individuellen Besuchern aufgezeichnet und ihr Pfad wird in eine digitale Trajektorie umgewandelt. Diese wird einerseits auf einer großen Projektionsfläche wiedergegeben und andererseits vom Roboter als Pinselstrich-Kommando interpretiert. Diese Striche werden dann auf einer langen Reispapierrolle mit automatischem Vorschub realisiert. Am Ende jeden Tages ist die Rolle mit diversen kalligraphischen Strichen gefüllt, die die Bewegungen der Besucher widerspiegelt. Die langen Papierstreifen werden dann im Galeriebereich auf spezielle Rahmen aufgehängt, sodass die Ausstellung Tag um Tag wächst und jeden Tag dokumentiert.

Videokompositionen, entstanden bei einer Zusammenarbeit zwischen Grayver und dem Videokünstler Markus Nebe, benutzen Nahaufnahmen von Papier und Tinte um die zeitlichen Zusammenhänge der Interaktion beider Medien zu zeigen. Dies bietet faszinierende Einblicke auf deren Einfluss auf die Malerei. Die Fragilität des tintengetränkten Reispapiers bildet einen scharfen Kontrast zum Industrieroboter, der die Werke erschafft. Wie bei japanischer Kalligraphie, zu der die Anlehnung offensichtlich ist, sind das Verhalten von Pinsel und Tinte deutlich wichtiger als die Wahrnehmung des Objekts an sich.

Liat Grayver

ist eine interdisziplinäre Malerin und Medienkünstlerin, die Methoden untersucht, um eine der primitivsten Formen der Kunst – die Malerei – im neuen technologischen Zeitalter neu zu definieren. Grayver studierte an der Hochschule für Grafik und Buchkunst Leipzig und erwarb unter Heribert C. Ottersbach ihr Diplom in Malerei und Druckerei. In 2018 erhielt sie den Abschluss als Meisterschülerin in Media Art unter Joachim Blank an der HGB. Seit 2016 arbeitet Grayver zusammen mit dem e-David Projekt an der Universität Konstanz, um verschiedene Ansätze zu erforschen, mit denen Robotik und Informatik in die Prozesse der Malerei und kreativen Bilderzeugung integriert werden können. Grayver lebt und arbeitet in Berlin. → liatgrayver.com

Der e-David Malroboter,

erfunden an der Universität Konstanz von Prof. Dr. Oliver Deussen, ist ein Pionierprojekt in diesem Feld und war einer der ersten Malroboter mit optischem Feedback. Das Projekt wird derzeit von Marvin Gülzow im Rahmen einer Doktorarbeit weiterentwickelt. Durch optisches Feedback zum Mal-Fortschritt werden neue Fragen im zeitgenössischen Diskurs über maschinelles Lernen, künstliche Intelligenz und robotische Kreativität aufgeworfen. Der Name e-David steht für „Electronic Drawing Apparatus for Vivid Image Display“. → e-david.org

Marcus Nebe

erhielt sein Diplom für Kunst in 2015 an der Kunsthochschule Leipzig in der Klasse von Helmut Mark (Medienkunst). Seine Werke können in öffentlichen und privaten Sammlungen gefunden werden. Im letzten Jahrzehnt hat er seine Arbeiten auf deutschen und internationalen Ausstellungen gezeigt. Er lebt und arbeitet in Berlin und Leipzig. → marcusnebe.com

Ausstellungsevent 16. Mai 2019

Vortrag

17–18

Movement Computing to Model a Class
of Visual-Art Productions

*Prof. Dr. Frederic Fol Leymarie
and Daniel Berio*

Goldsmiths University of London,
Department of Computing

Empfang

18–20

Universität Konstanz

BibCafé

Universitätsstraße 10
78457 Konstanz (DE)

Contact

liat.gra01@gmail.com

2.–24. Mai
Mo–Fr 10–17



EXZELLENZCLUSTER
Kulturelle Grundlagen von Integration
UNIVERSITÄT KONSTANZ

Universität
Konstanz

