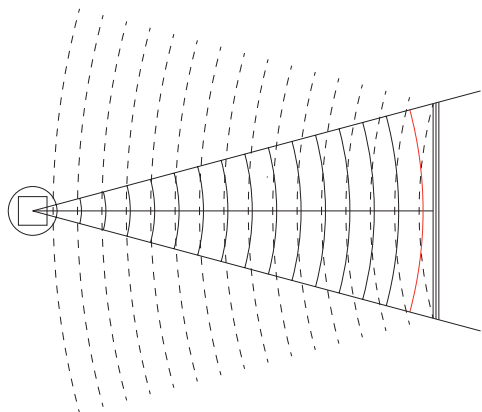


ECHO_{v1.03}



Abstrakt

1. interakce s prostředím

Zavržení inertních vlastností fotografie a použití hmatového média k přímému /fyzickému/ kontaktu.

2. haptická mapa

Použití sonického skeneru k vytvoření haptické mapy lokace.

3. přenos prostředí

Symbolické podpoření "infekce" města náletovými porosty - skeny vzorků náletů ve vzdálenostech 2⁰, 2¹, 2² a 2³ km od budovy FAMU.

Echolokace

Proces, kdy se vysílaný zvuk od předmětu odrazí zpět do místa původu, kde je zpětně detekován.

Z časové prodlevy, mezi vysláním zvukové vlny (obvykle vysokofrekvenčního zvuku) do okamžiku zpětného příjmu odražené vlny (ozvěny / echa) je vyhodnocena vzdálenost alokovaného předmětu.

Tento princip původem v přírodě (kytovci /Cetaceae/ a letouni /Chiroptera/) je využíván pro měření hloubky, struktury i pevnosti materiálů.

Inertní prostor

Fotografie je inertní médium. Ke svému vytvoření nepotřebuje žádný fyzický kontakt s fotografovaným předmětem. Fotograf se stává manipulátorem, konzumentem, za použití jediného vjemu - zraku.

Zvuk je pravým opakem fotografie - zvukové vlny - posuny molekul - jsou ve své podstatě změny tlaku. Kdykoliv zaznamenáme jakýkoliv sluchový vjem někde v okolí došlo ke změně tlaku.

Sluch však není jediný smysl využívající tlaku - podobně je jím i hmat. Sluch tedy můžeme principiálně přirovnat ke hmatu.

Při fyzickém kontaktu fotografa s realitou (fotografovanou skutečností) dochází k její nezadržitelné deformaci. Kontakt zvukem, resp. jeho odrazem, však danou skutečnost nenarušuje - zlehka ji zaznamená a rozptýlí se do prostoru.

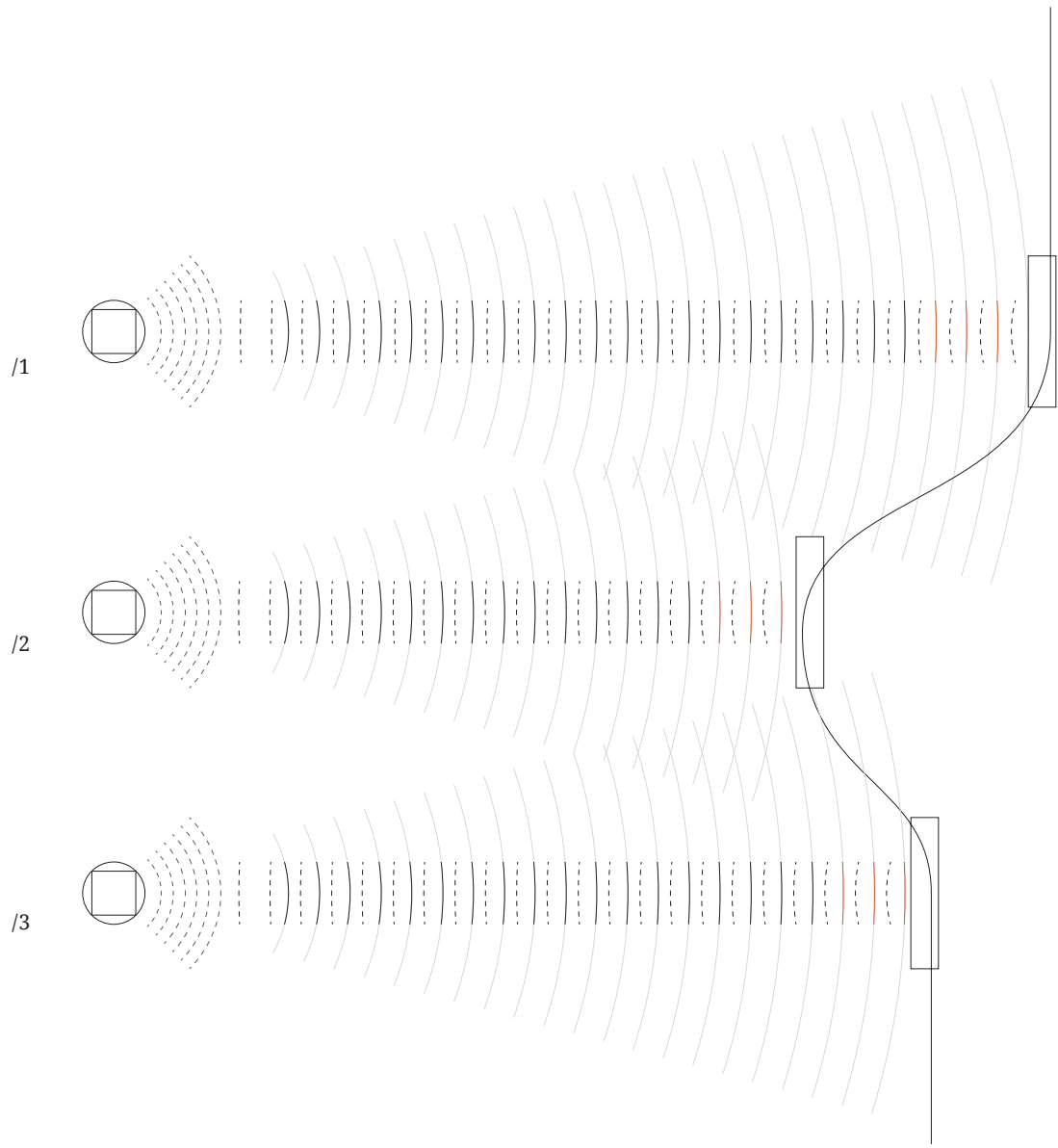
Náletové porosty

Náletové porosty vyplňují uměle vytvořený prostor města a vztahují se směrem k zhuštěným zastavěným oblastem. Jde tedy o určitou snahu invazivně znovuzískat /obejmout / vztáhnout se k původnímu území. Náletová flóra často funguje jako hmatová / nárazníková zóna přírodní masy.

Haptický transfer

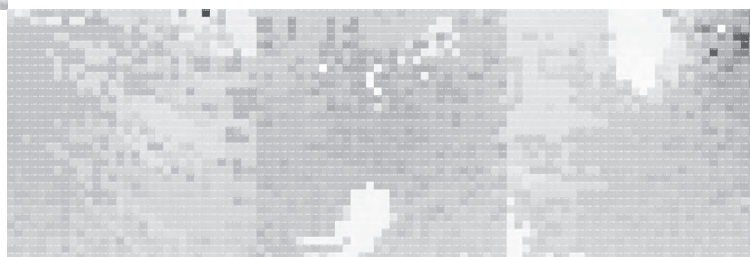
Cíl projektu ECHO je zmapovat a zaznamenat výsek prostoru - linii (popř. výseč) metodou echolokace aplikované na princip systematického skenu prostoru a následný přenos této haptické mapy do jiného prostředí.

Forma je výsledkem vertikálních a horizontálních ultrasonických skenů reálného prostředí. Intenzita a prodleva odezvy prostředí v daném bodě je tak prezentována v převedení na škálu šedé a její upřesňující číselné hodnotě.

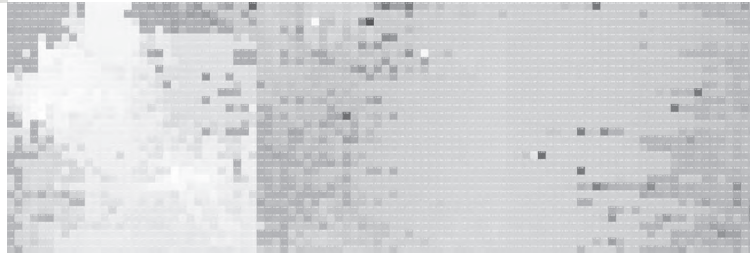


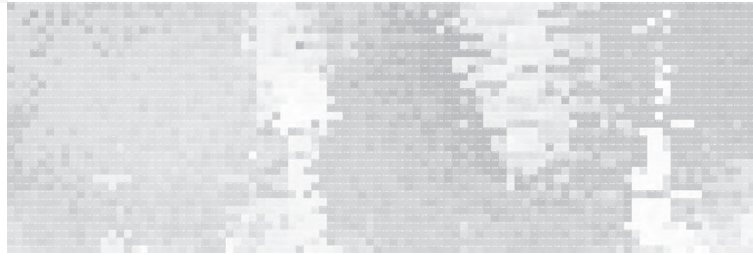
/2°





/2²





8km

