

Anette Rose

Anette Rose

Meine Arbeiten kreisen um die nonverbale Körpersprache. Ich filme synchron Gesicht und Hände, Mimik und Handgriffe. Es sind Arbeits- und Ausdrucksgesten, die ich miteinander in Beziehung setze: Wie wirken Hände und Augen in verschiedenen Arbeitsprozessen zusammen? Auf welche Weise ersetzen Maschinen die Handarbeit? Meine Beobachtungen und Fragestellungen vernetze ich in Installationen meines Langzeitprojekts „Enzyklopädie der Handhabungen“. Während der Recherche durchquere ich Werkstätten, wissenschaftliche Labore, Operationssäle, Museen und Bibliotheken, um das haptische Moment zu erschließen. Die Montage des Recherchematerials zeigt meine künstlerische Forschung als Teil des Werkprozesses.

My works revolve around nonverbal body language. I film synchronically face and hands, expressions and hand movements. These are gestures of work and expression which I place in relation to one another. How do hands and eyes cooperate in various work processes? In what way do machines replace manual labor? I network my observations and questions in the installations of my long-term project "Encyclopaedia of Manual Operations". During my research, I cross through workshops, scientific labs, operating rooms, museums, and libraries to discover the haptic aspects of the gestures of work and expression. The montage of the research material shows my artistic research as part of a work process.

Pattern in Motion

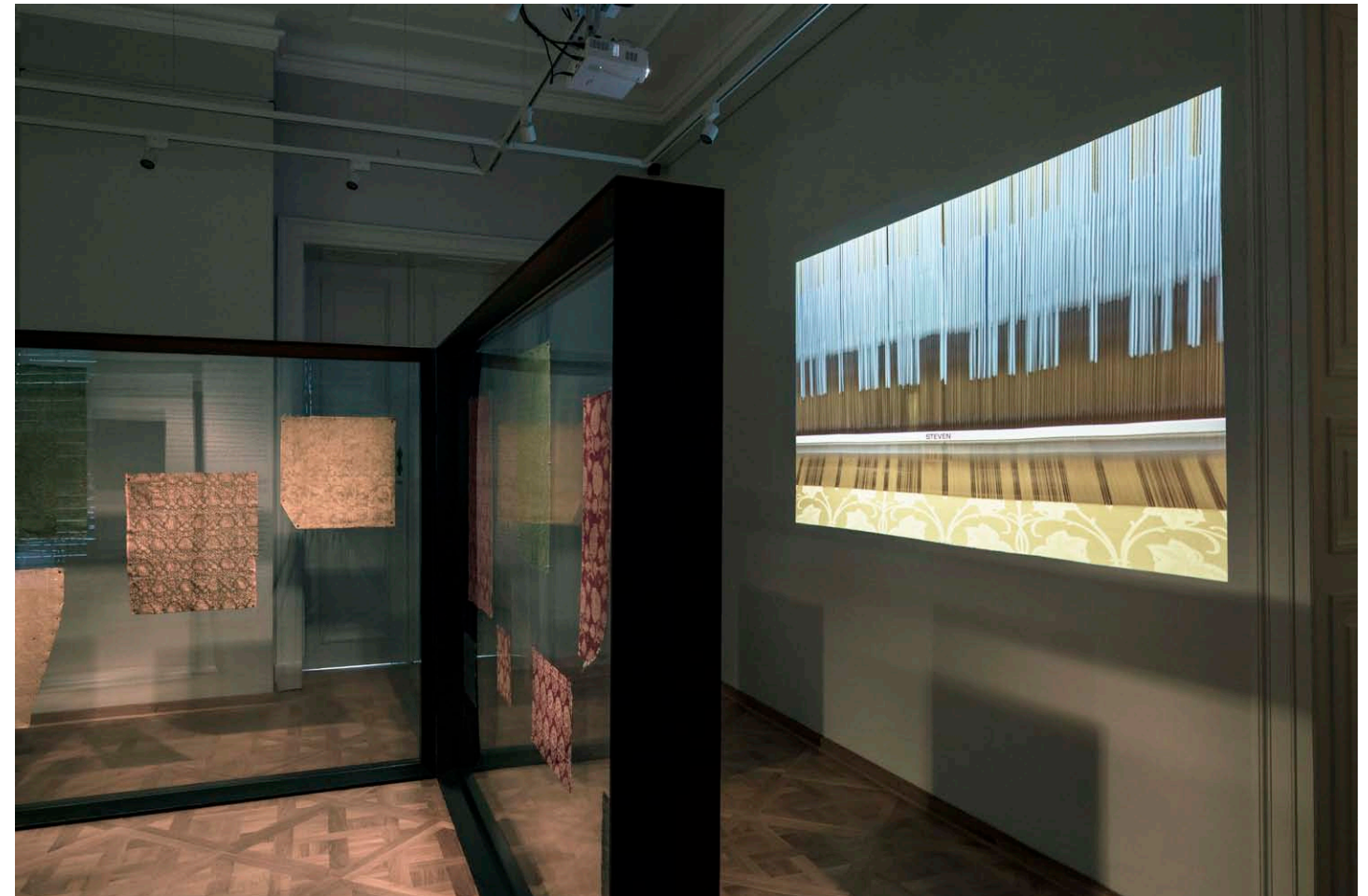
Installation, Kunsthaus Dresden/Schloss Pillnitz, 2017

Enzyklopädie der Handhabungen.

Modul # 29.1 – 29.2. seidenweben – automatisiert.

Zweikanalvideo, 2 x 11'03", HD, Loops, 2017

Installationsfotos: David Brandt

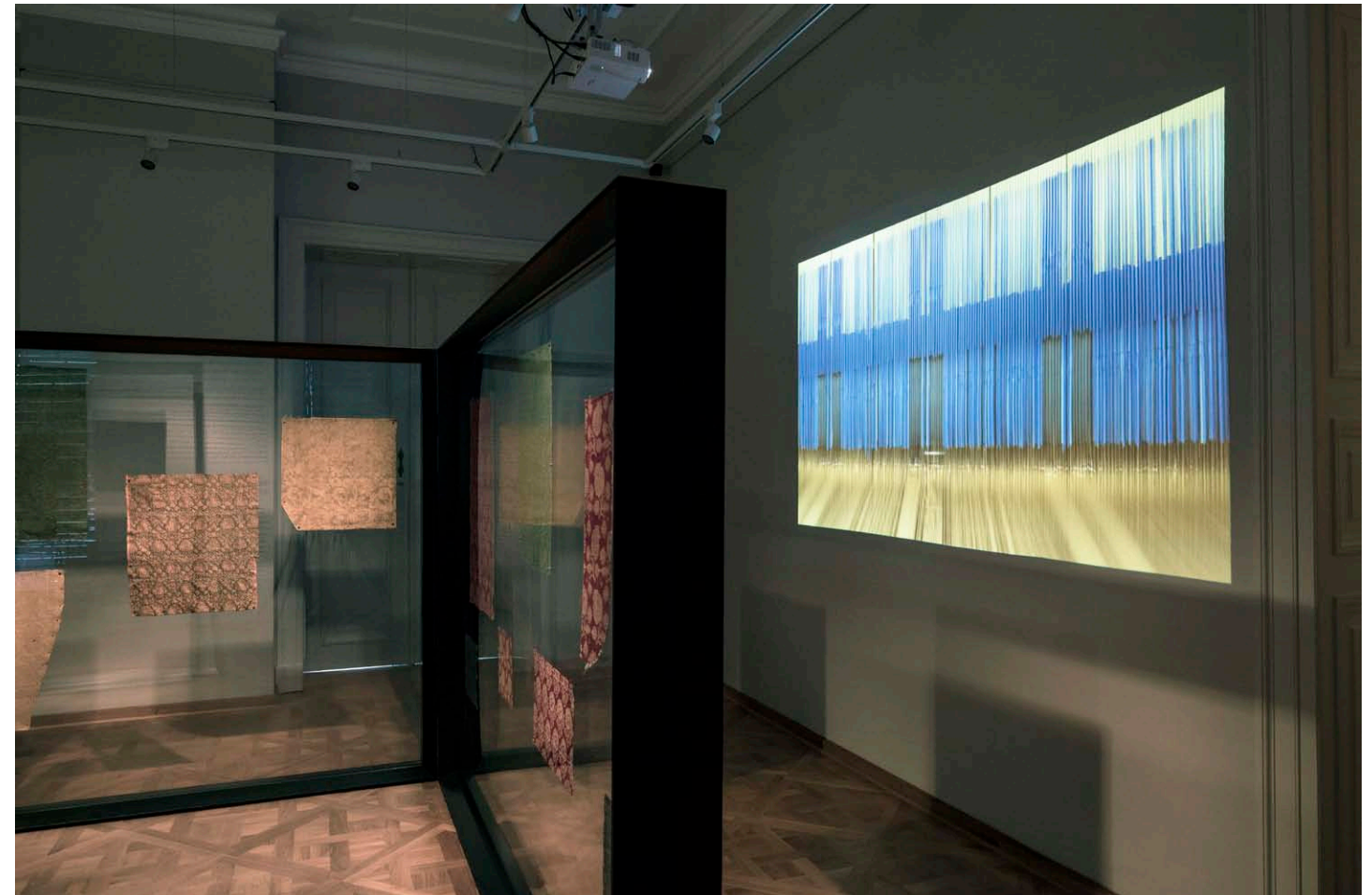


Modul # 29.1 – 29.2 seidenweben – automatisiert

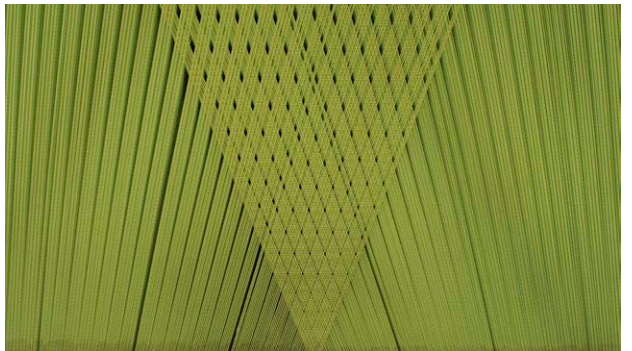
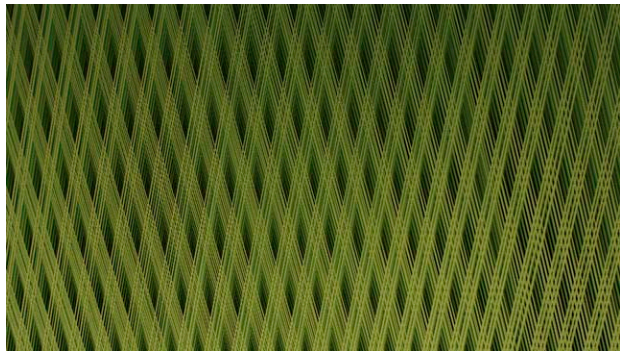
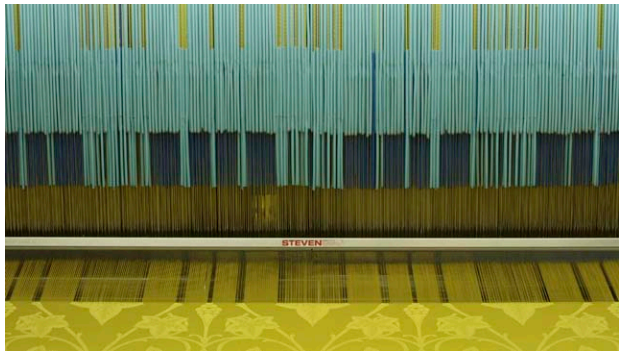
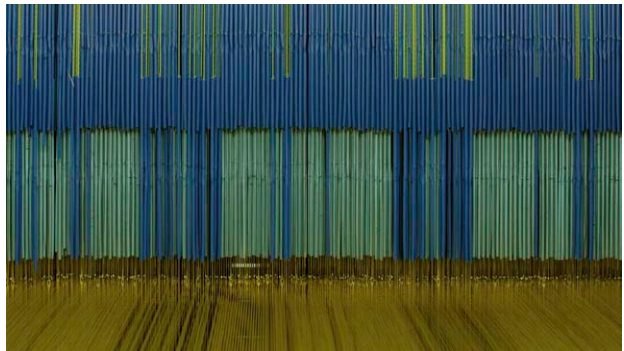
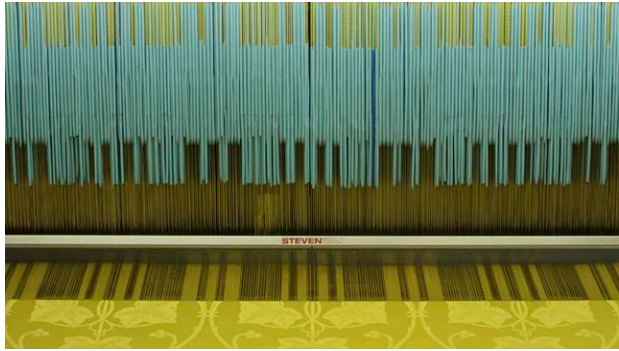
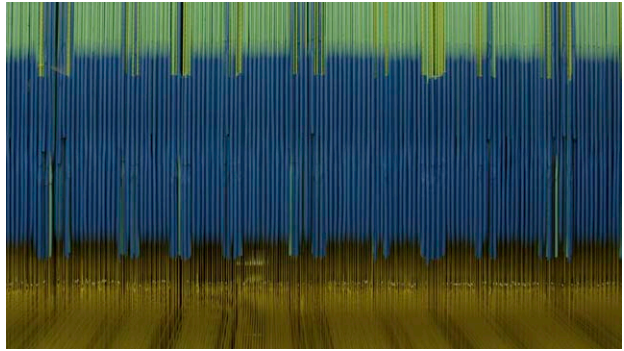
Installationsansicht, Zweikanalvideo, Italienische Seidendamaste des 16. und 17. Jahrhunderts, Kunsthaus Dresden/Schloss Pillnitz, 2017



Modul # 29.1 seidenweben – automatisiert
Installationsansicht, Kunsthhaus Dresden/Schloss Pillnitz, 2017



Modul # 29.2 seidenweben – automatisiert
Installationsansicht, Kunsthhaus Dresden/Schloss Pillnitz, 2017



Modul # 29.2 seidenweben –automatisiert
Zweikanalvideo, Stills

Modul # 29.2 seidenweben –automatisiert
Zweikanalvideo, Stills

Captured Motion

Installation, Industriemuseum Chemnitz, 2017

Enzyklopädie der Handhabungen.

Modul # 25. flechten, wirken, weben – motion capturing.

Dreikanalvideo, 3 x 2'25'', HD, mit Ton, Loop, 2016

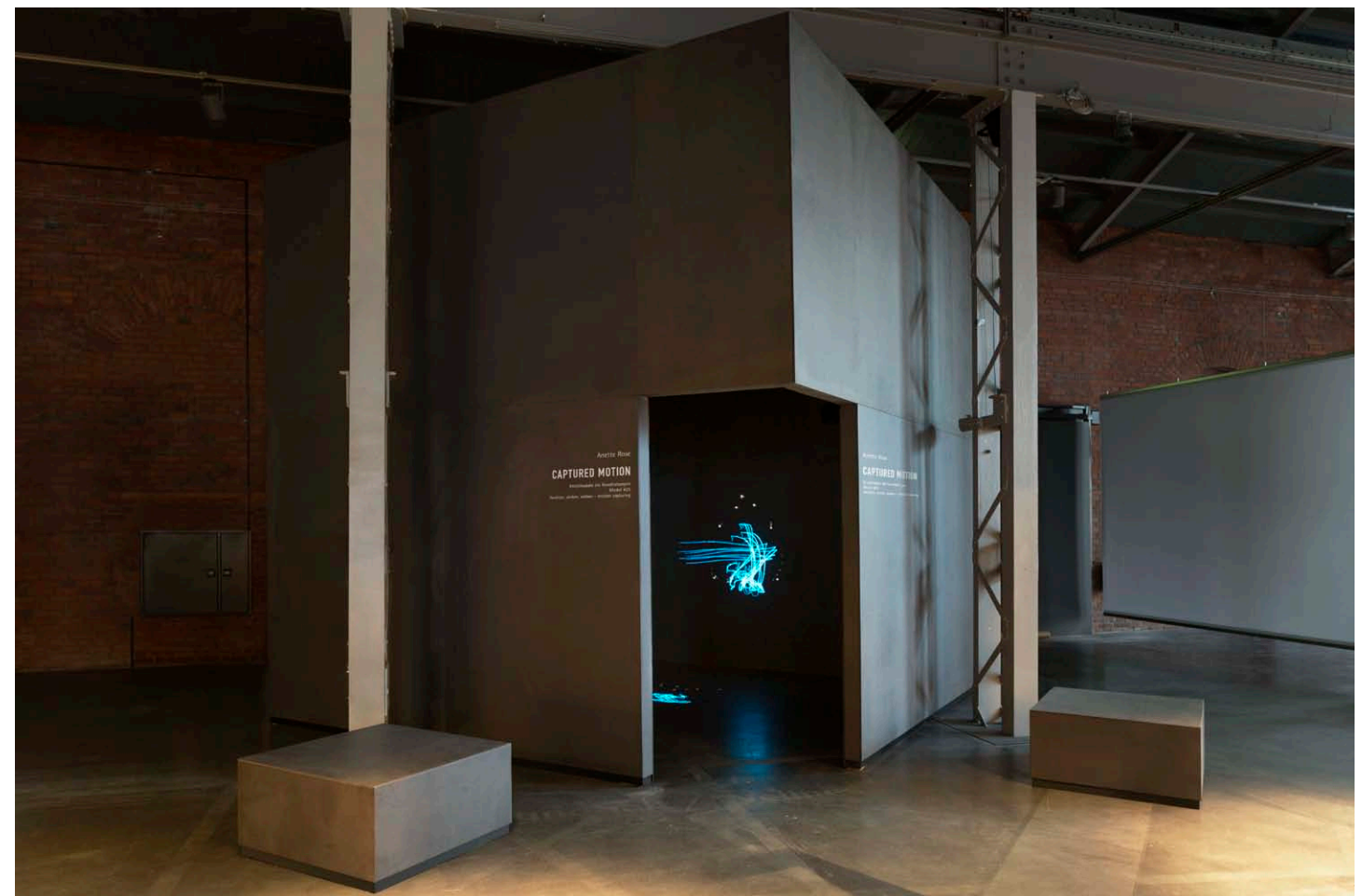
Kubus, MDF, schwarz, 4,40 m x 4,40 m x 4,40 m, 2017

Publikation, Vierfarbdruck, Din A3, 12 Seiten, 2017

Ein Ingenieur beschreibt die Arbeitsweise verschiedener Textilmaschinen: einen Radialflechter, eine Multiaxialkettenwirkmaschine und eine Nadelgreiferwebmaschine. Die Raumkoordinaten der redebegleitenden Gesten werden durch ›motion capturing‹ aufgezeichnet. Dazu werden die einzelnen Finger mit Markern versehen. Die blauen Linien machen die Handbewegungen sichtbar. Die orangefarbenen Punkte markieren Kopf, Schulter und Arme.

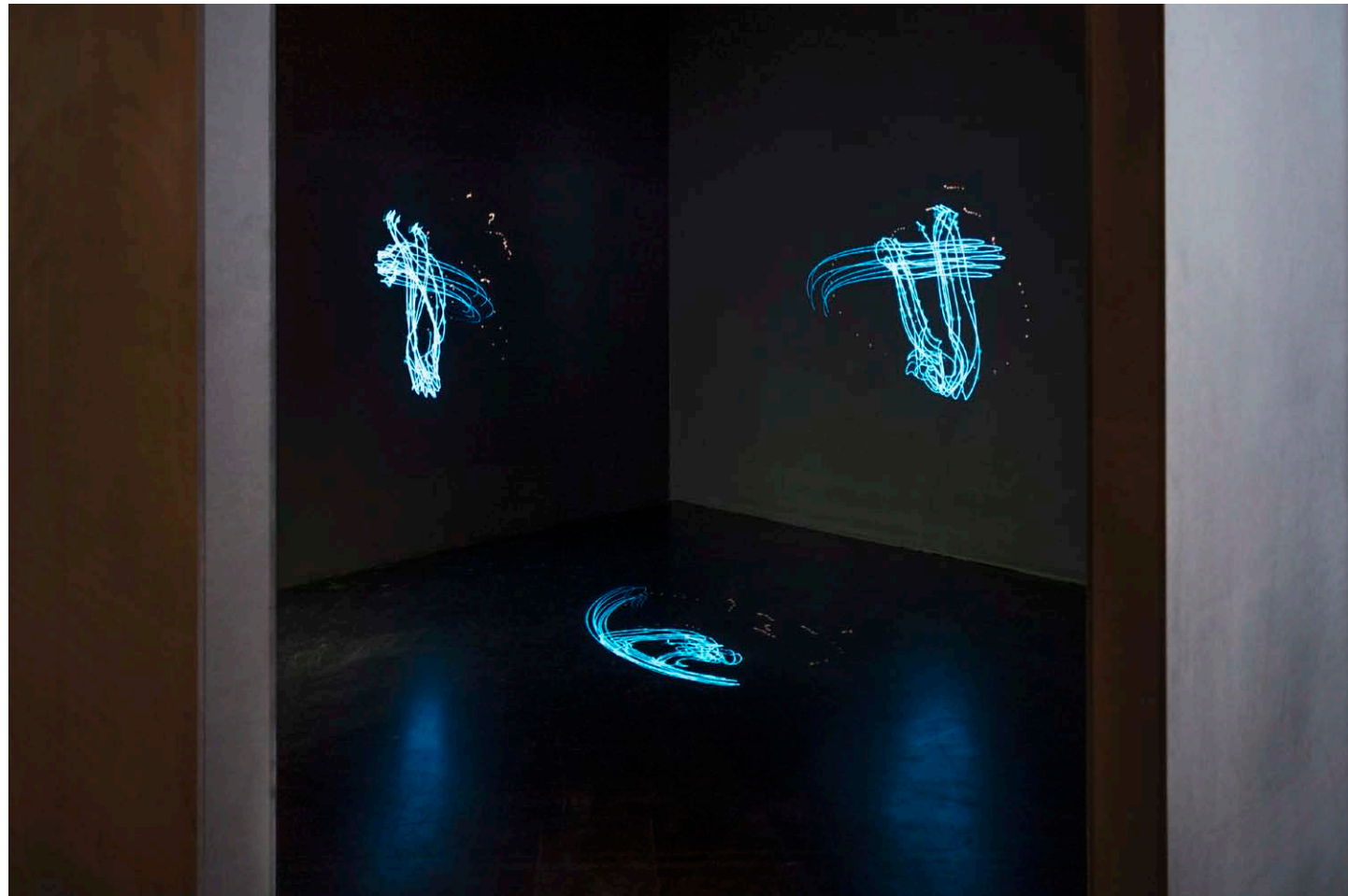
In der Installation sind drei Ansichten synchron projiziert, welche die aufgezeichneten Gesten von vorne, von der Seite und von oben zeigen. Die Notate gewinnen im Raum eine performative Plastizität. In der Vorstellung ergänzen sich die Linien zu einer virtuellen Skulptur.

Installationsfotos: Ben Brix, Anette Rose

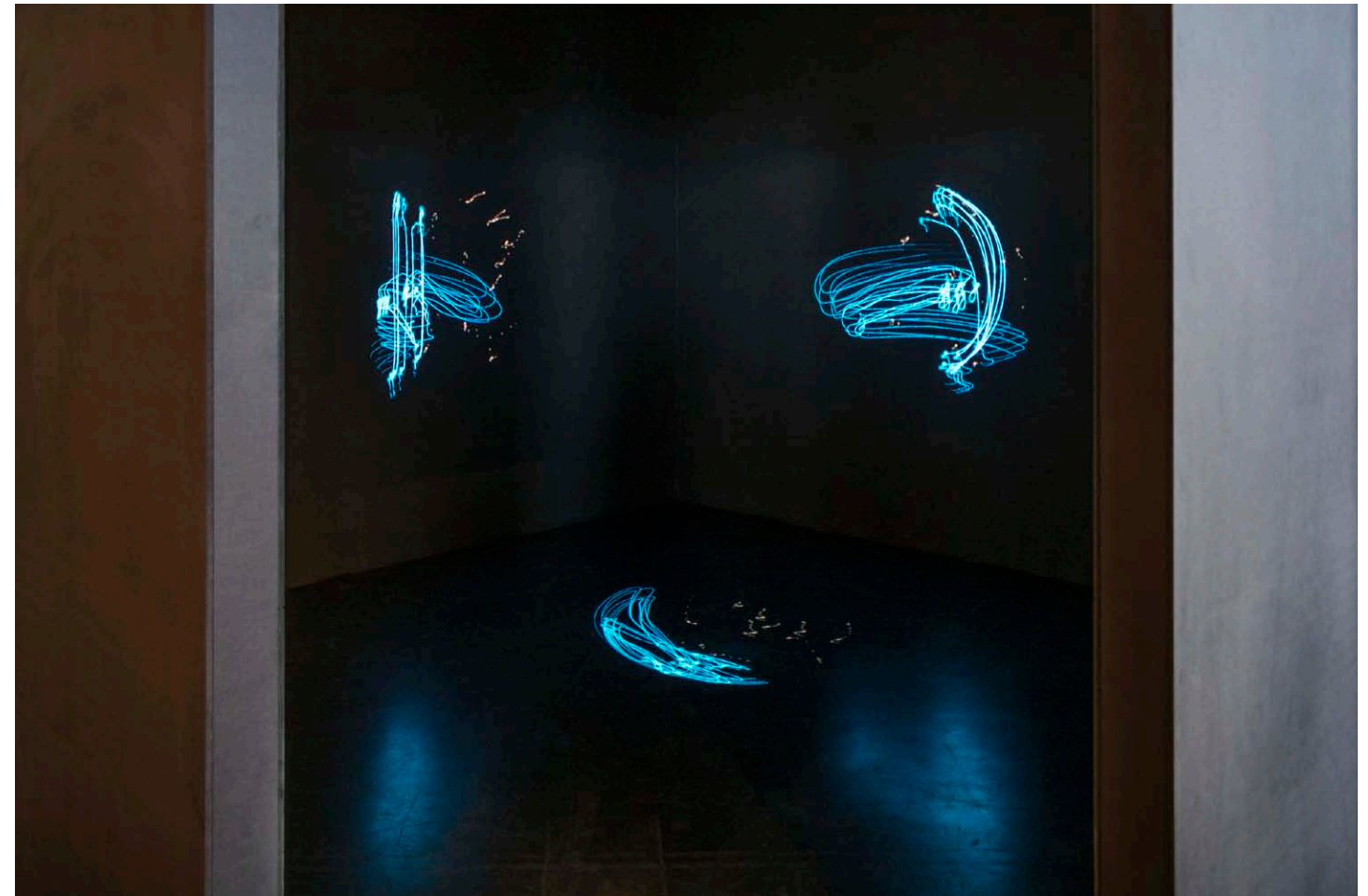


Modul # 25. flechten, wirken, weben – motion capturing

Installationsansicht, Dreikanalvideo, Kubus, Publikation „Captured Motion“, Industriemuseum Chemnitz, 2017



Modul # 25 flechten, wirken, weben – motion capturing
Dreikanalvideo, 2017



Modul # 25 flechten, wirken, weben – motion capturing
Dreikanalvideo, 2017

Captured Motion

Installation, Edith-Russ-Haus für Medienkunst, Oldenburg, 2016

Installation, Haus am Lützowplatz, Berlin, 2016

Enzyklopädie der Handhabungen.

Setfoto # 4.

Pigment Piezo Print, variables Format, 2013/16

Montageskizze # 1.

Skizzenbuch, 21 x 25,5 cm, 2016

Modul # 20.1–20.2. flechten – automatisiert.

Zweikanalvideo, 3'45'', 0'49'', HD, Loops, 2016

Modul # 19. wirken – automatisiert.

Einkanalvideo, 5'46'', HD, Loop, 2016

Modul # 23. stricken – high speed.

Einkanalvideo, 6'12'', HD, Loop, 2016

Modul # 26. flechten – high speed.

Einkanalvideo, 4'37'', HD, Loop, 2016

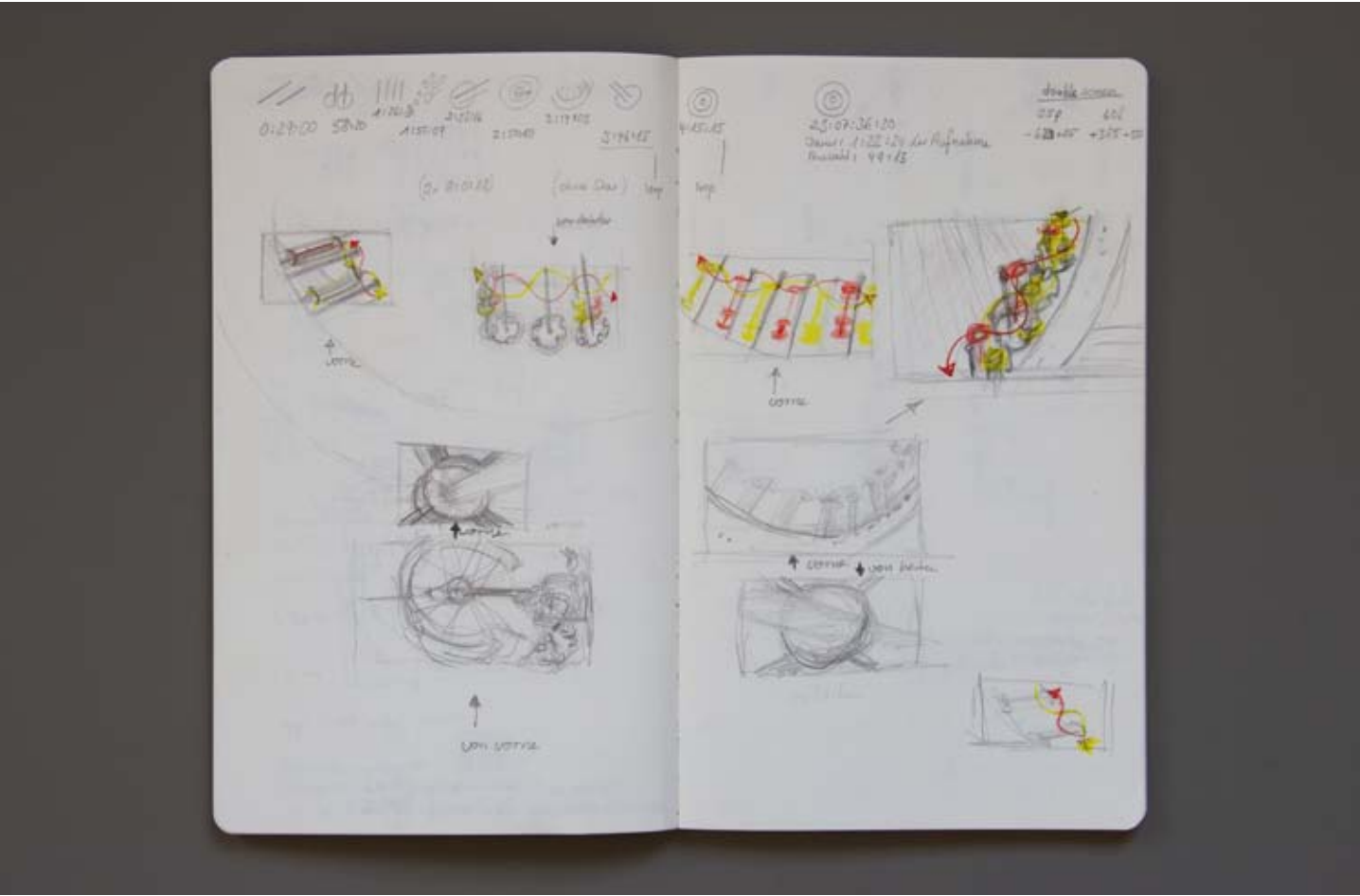
Modul # 25. flechten, wirken, weben – motion capturing.

Dreikanalvideo, 2'25'', HD, Loop, 2016

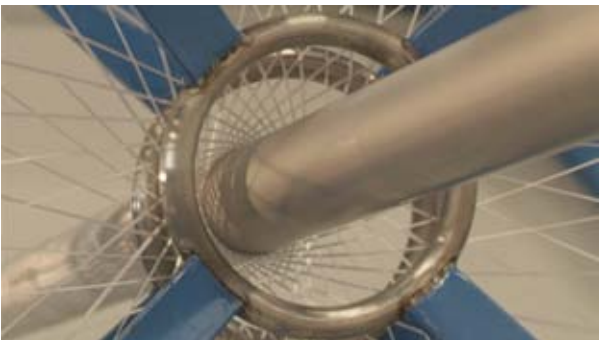
Installationsfotos: Thomas Bruns, Mathis Österlen



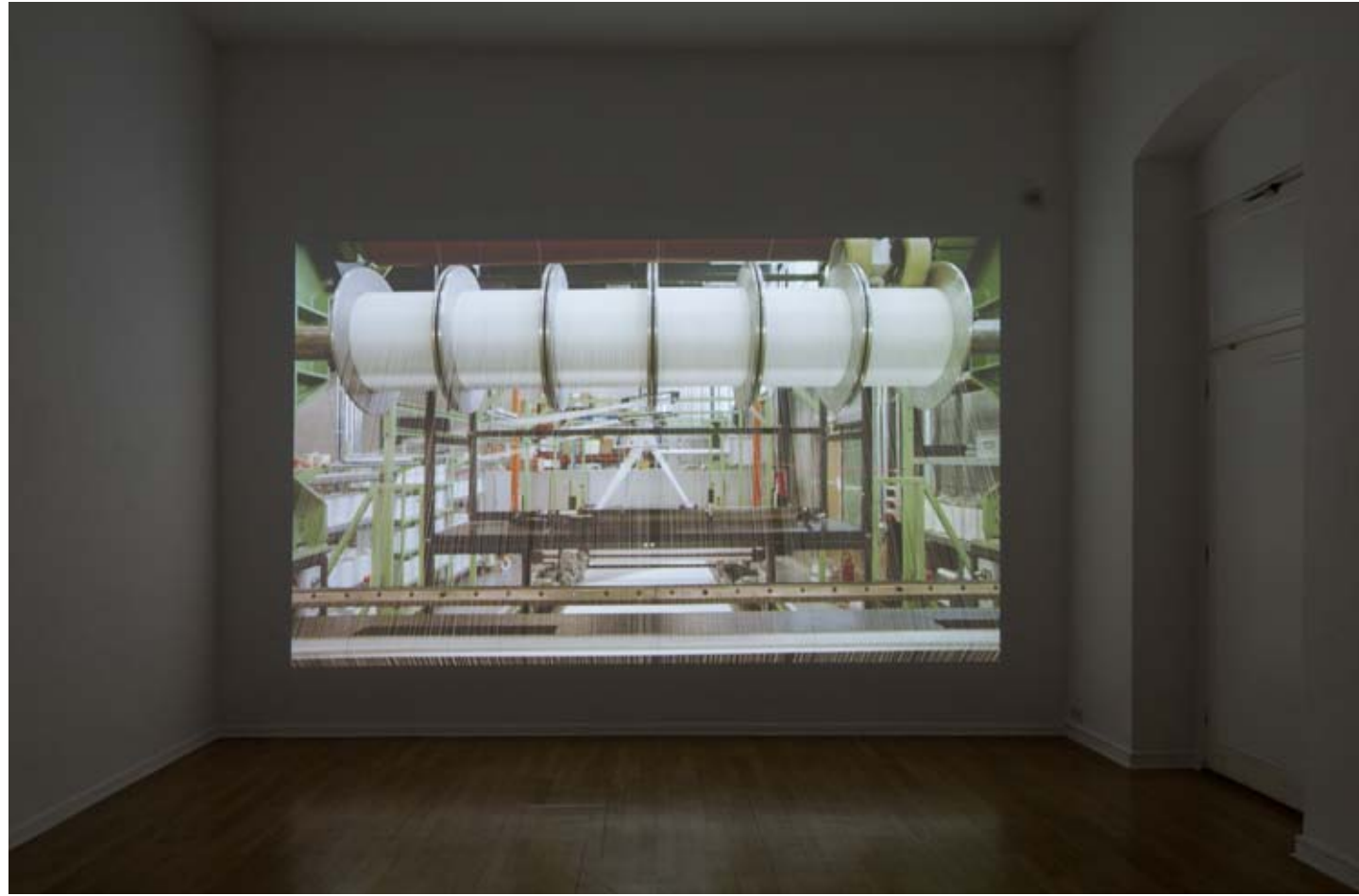
Enzyklopädie der Handhabungen. Setfoto # 4



Montageskizze # 1



Modul # 20.2. flechten – automatisiert, Videostills



Haus am Lützowplatz, Berlin, 2016



Edith-Russ-Haus für Medienkunst, Oldenburg, 2016



Modul # 23. stricken – high speed, Modul # 26. flechten – high speed
Edith-Russ-Haus für Medienkunst, Oldenburg, 2016



Modul # 25. flechten, wirken, weben – motion capturing, Dreikanalvideoinstallation
Edith-Russ-Haus für Medienkunst, Oldenburg, 2016

Industrie & Poesie

Installation, Bauhaus-Archiv, Berlin, 2013

Enzyklopädie der Handhabungen. Modul # 15.
verputzen, beischleifen, stanzen, stempeln, ketteln,
einziehen, tauchen, ringen, walzen, eindrehen, schleifen
Zweikanalvideo, 2 x 13'14'', DVCAM, Loop

Enzyklopädie der Handhabungen. Modul # 4.
entgraten, schleifen, verputzen – automatisiert
Einkanalvideo, 1'15'', DVCAM, Loop

Enzyklopädie der Handhabungen. Modul # 24. Interview # 4
Einkanalvideo, 6'57'', DVCAM, Loop

Installationsfoto: Thomas Bruns



Interview vom 28. Februar 2006 / February 28, 2006

Barbara Schmidt Designerin/Designer

Für die Serie „Elisy“ war das Greifen als zentrales Gestaltungsthema besonders zu betonen, durch die Form besonders darzustellen und ein besonderes Greifen zu ermöglichen. Man sieht hier eine Unregelmäßigkeit: Da wächst etwas aus der Schale heraus, das lässt an Aufessen denken. Ich muss sofort daran denken, beziehungsweise fühle mich sofort aufgefordert, mit der Hand hier hinzugreifen.

Es gibt zwei charakteristische Merkmale an einem Löffel: Er hat diese so genannte Laffe, dieses kleine Gefäß da vorne, und einen Griff an der anderen Seite. Und dann gibt es noch die Schale. Sie ist das Ungefäß, das Gefäß schlechthin. Eine Schale braucht den Griff eigentlich nicht, eine Schale umfasst man. So ist sie auch entstanden. Sie ist praktisch die Verkörperung der geöffneten Hände, die sicher als erste dazu gedient haben, etwas zu trinken.

For the “Elisy” series, grasping was the main design theme to be particularly emphasized and shown by the shape making a particular way of grasping possible. Here you can see irregularities. Something is growing out of the bowl that makes you think of grasping it. I immediately have to think about it, or feel myself challenged to grasp it with my hand here.

There are two distinctive characteristics for a spoon. It has a so-called mouth, this little bowl and a grip on the other end. And then there is the bowl. It is the original container, the container as such. A bowl does not actually need a grip you grasp around a bowl. That's how it developed. It is practically the embodiment of cupped hands, which were certainly the first thing people used to drink out of.



Interview vom 10. März 2007 / March 10, 2007

Ellen Fricke Gestenforscherin/Gesture Researcher

Barbara Schmidt gibt ein Beispiel, indem sie ein Gefäß als eine Kombination von Löffel und Schale beschreibt. Sie sagt, dass die Schale im Grunde genommen aus dem Urbild des Schöpfens von Flüssigkeit mit beiden Händen abgeleitet ist, um die Flüssigkeit mit beiden Händen zum Mund zu führen. Ihre Hände sind dabei hier jedoch viel enger zusammengeführt, sie repräsentieren tatsächlich zwei Hände, die Wasser schöpfen und es zum Mund führen. Sie sind in einer Stellung, in der kein Wasser durchfließen könnte. Ihre Hände repräsentieren Hände, die dazu dienen, Wasser zu schöpfen und es zu trinken. Bei der Greif- oder Modellierungsbewegung hingegen sind ihre Hände in einer Position, in der Wasserschöpfen unmöglich wäre. Die Hand repräsentiert hier die Laffe, modelliert den Stiel und agiert. Sie tut so, als würde sie den Löffel greifen.

Barbara Schmidt gives an example by describing a container as a combination of spoon and bowl. She says that the bowl in principle is derived from the original image of dipping water with both hands so as to get the liquid to your mouth. But here her hands are placed much closer together; they really represent two hands dipping water and taking it to the mouth. They are in a position that would not allow water to flow through them. Her hands represent hands serving to dip and drink water. In the gripping or modeling movement, in contrast, her hands are in a position that would make dipping water impossible. Here the hand represents the mouth of a spoon and models the handle and acts. She acts as if she were grasping the spoon.

Diese Teller werden bei uns gepresst, die Pressform ist zweiteilig. Um den gepressten Rohling des Tellers herum gibt es einen Grat, der entfernt werden muss. Inzwischen haben wir einen Roboter, der das macht. Das Programm des Roboters kennt die Formen und von anlasst die entsprechenden Bewegungen, um die jeweilige Form exakt abzutasten, dann schrittweise den Grat zu entfernen und die Ecken mit einem Schwamm weich zu verputzen.

Das ist den menschlichen Bewegungen ähnlich, aber natürlich viel rationeller, als es ein Mensch machen könnte – und viel schneller.

These plates are molded by us and the mold has two parts. Around the molded raw plate there is a flash that has to be removed. In the meantime we have a robot that does that. The program for the robot knows the shapes and initiates the corresponding movements to detect the individual shapes exactly and then debrues the plate bit by bit and smooth off the jags softly with a sponge.

This is similar to human movements, but of course much more rational than a person could do it, and a lot quicker.



Der Roboterarm gleicht scheinbar dem Arm und der Hand. Unser Handgelenk ist aber nicht in der Lage, kontinuierlich aufeinander folgende 360-Grad-Bewegungen durchzuführen. Barbara Schmidt muss also ein anderes Mittel der Darstellung finden. Der Teller kann auch nicht angesaugt werden, daher hält sie den Teller auf der linken Hand und führt diese kontinuierlichen Kreisbewegungen dann mit der rechten Hand aus – um zu demonstrieren, wie die Kanten abgeschliffen und verputzt werden.

Beim Sprechen mit Händen über Handhabungen wird natürlich etwas vom Arbeitsprozess weggelassen: Es finden ganz bestimmte Reduktionsprozesse statt, bestimmte Dinge werden in den Vordergrund gestellt, andere Dinge werden ausgelassen. Es ist eine zunehmende Entkonkretisierung zu beobachten. Man hat Gesten mit Objekten, man hat Gesten ohne Objekte, die richtigen Skulpturen von bestimmter Zeitdauer bilden, und man hat die reinen Vorstellungen, die nicht verkörpert, aber lokalisiert werden können.

The robot arm is apparently like an arm and hand. Our wrist, however, is not able to carry out a continual series of 360° movements. So Barbara Schmidt has to find another means of representation. The plate can also not be suctioned onto her hand, so she holds it in her left hand and carries out this constant circular movement with her right hand to demonstrate how the edges are smoothed and cleared.

When talking with your hands about manual operations, something is of course omitted from the work process. Certain processes of reduction take place, certain things are moved into the foreground, others omitted. An increasing abstractness is to be observed. You have gestures with objects, gestures without objects that form transitory sculptures for a certain period of time, and then you have pure presentations that do not embody anything but can be localized.

Cumuli – Zum Sammeln der Dinge / On Collecting Things

Installation, L40 – Verein zur Förderung von für Kunst und Kultur am Rosa-Luxemburg-Platz, Berlin, 2013

Enzyklopädie der Handhabungen. Modul # 10.
bohren, stopfen, entnehmen, abscheren – automatisiert
Zweikanalvideo, 2 x 3'17", DVCAM, Loop

Enzyklopädie der Handhabungen. Modul # 1 – 24.
DVD Sammlung, 2006 – 2013

Enzyklopädie der Handhabungen. 2006 – 2010. Kerber Verlag, 2011

Installationsfoto: Jana Müller



Beautiful Minds

Installation, Kunst – Parours, Campus Nord, Humboldt-Universität zu Berlin, 2013

Enzyklopädie der Handhabungen.

Modul # 15. verputzen, beischleifen, stanzen, stempeln, ketteln,
einziehen, tauchen, ringen, walzen, eindrehen, schleifen

Zweikanalvideo, 2 Projektionen á 13'14'', DVCAM, Loop

Bildmontage

Insert der Publikation: Enzyklopädie der Handhabungen. 2006 – 2010. Kerber Verlag, 2011

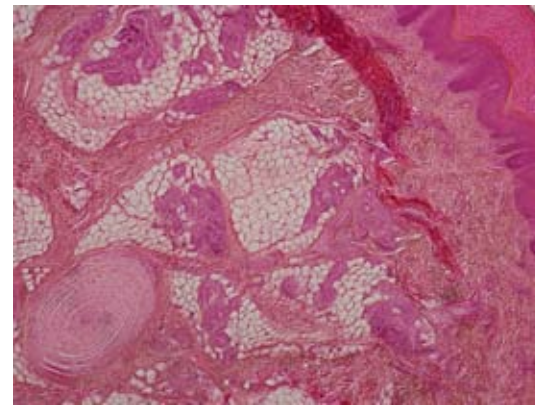
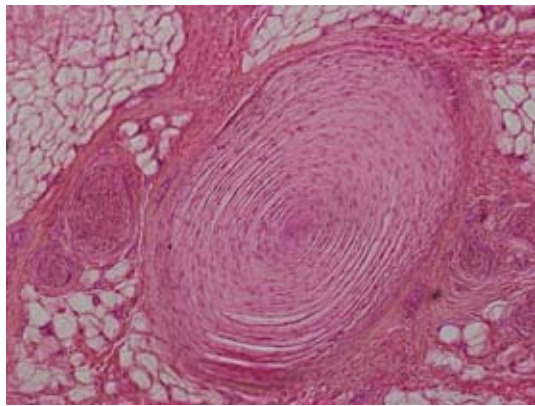
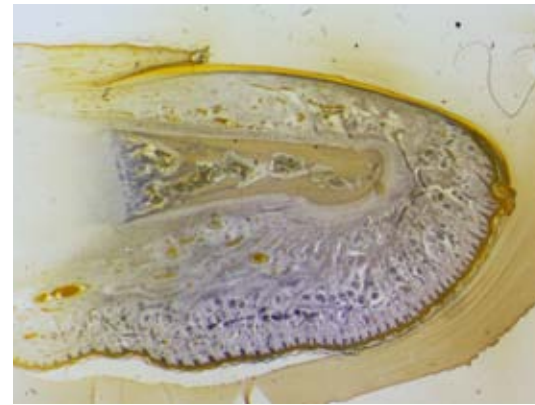
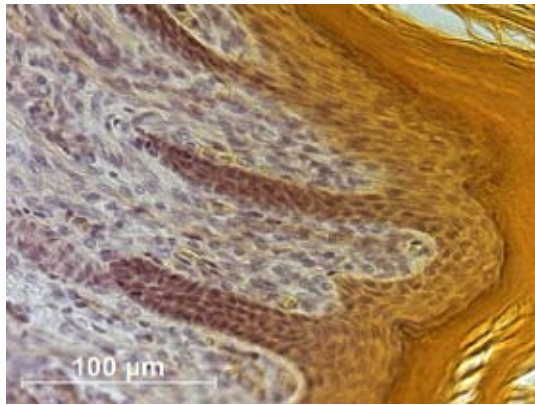
Fünf Doppelseiten, 33,6 x 24,0 cm

Unterrichtseinheit: Stereolupe, vier Monitore
mit histologischem Schnitt einer Fingerspitze

Fünf Lichtmikroskope mit histologischen Schnitten
Tastkörperchen der Hand, Muskel-Faserübergang, Netzhaut, Gehirn

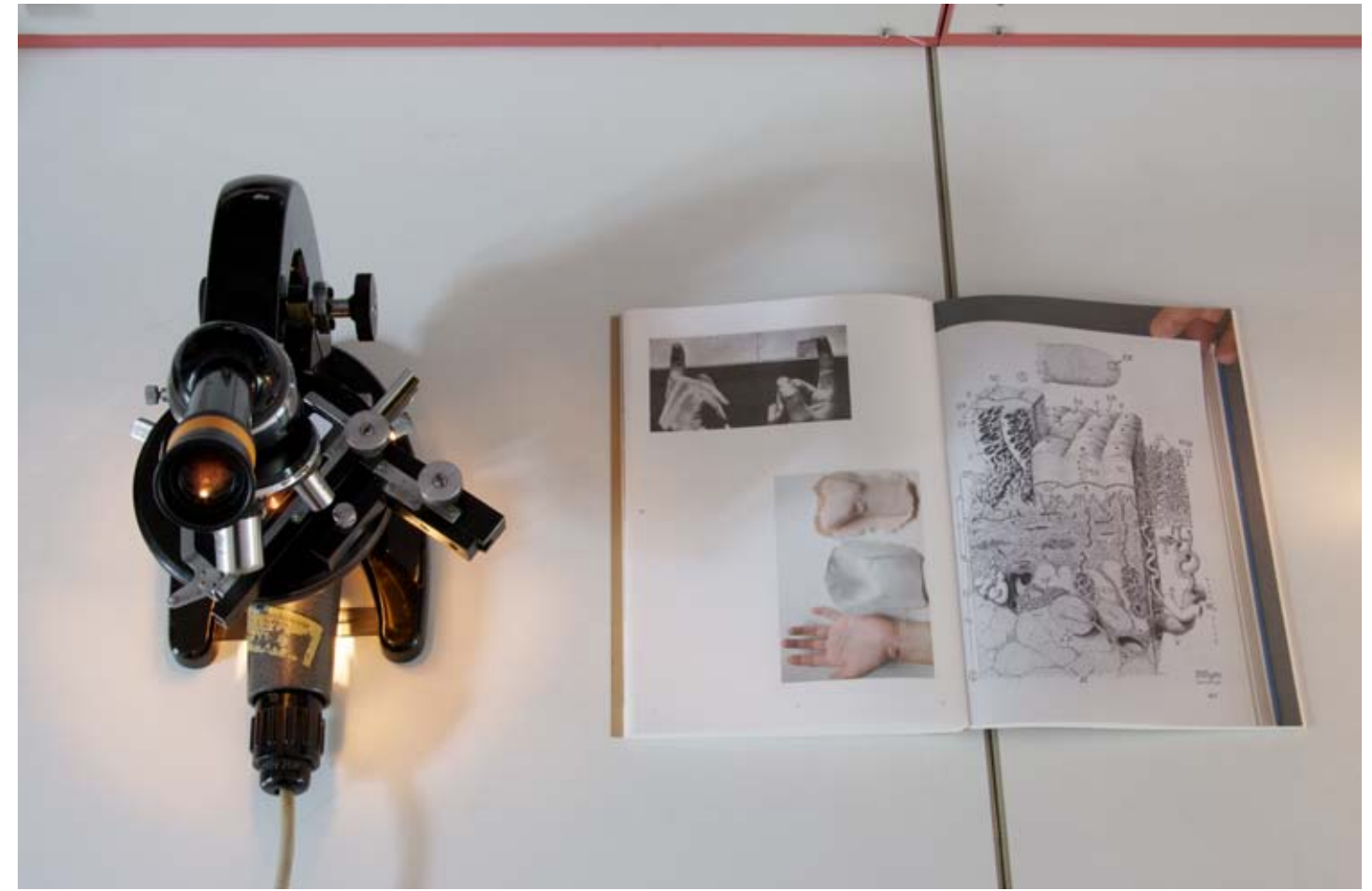
Installationsfoto: Alexander Bunk





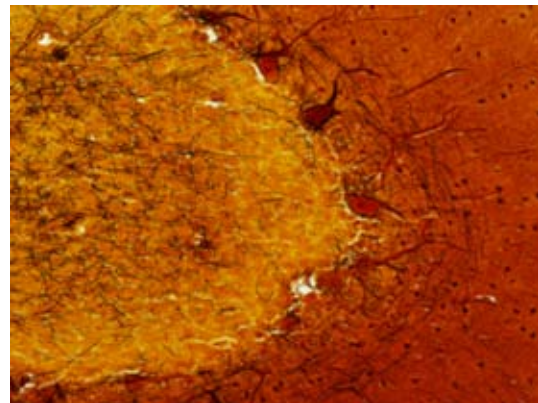
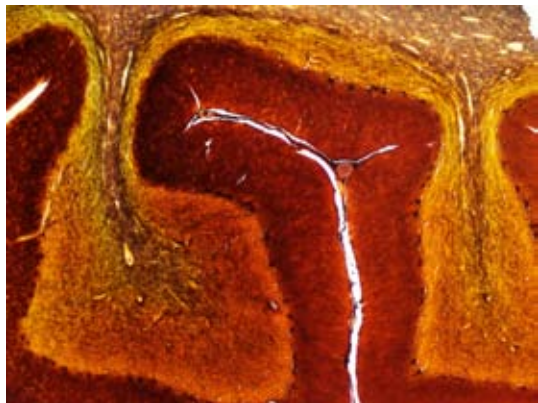
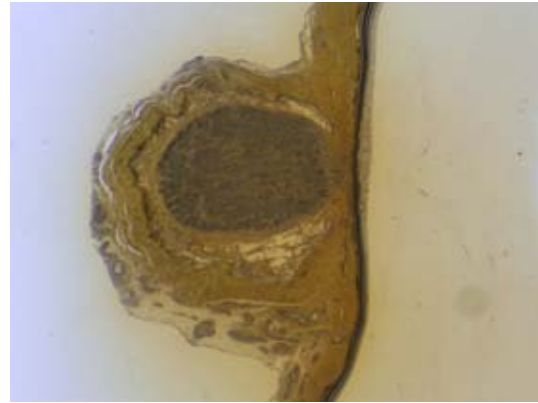
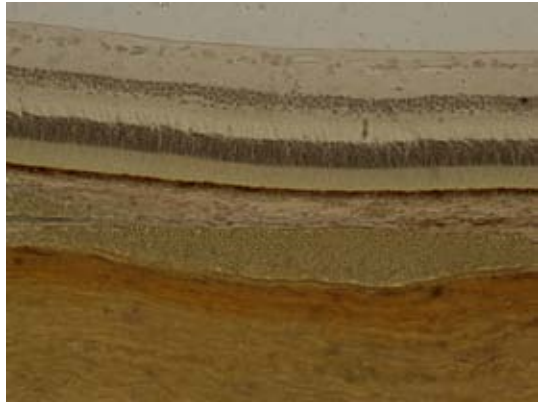
Mikroskopische Ansichten

oben: Fingerspitze, Sammlung Hesse 1899, Orange G-Hämatoxylin-Färbung, Stereomikroskop links 400 fach / rechts 16 fach
 unten: Fingerspitze, Vater Pacinische Tastkörperchen, Hämatoxylin-Färbung, Lichtmikroskop links 100 fach / rechts 40 fach



Lichtmikroskop, monocular

Enzyklopädie der Handhabungen. 2006 – 2010. Bildmontage



Mikroskopische Ansichten

oben: Netzhaut, Van-Gieson-Färbung, Lichtmikroskop links 200 fach / rechts 20 fach

unten: Kleinhirn, Silberfärbung, Lichtmikroskop links 40 fach / rechts 100 fach



Lichtmikroskop, monocular

Enzyklopädie der Handhabungen. 2006 – 2010. Bildmontage

Bildmontage

Insert der Publikation

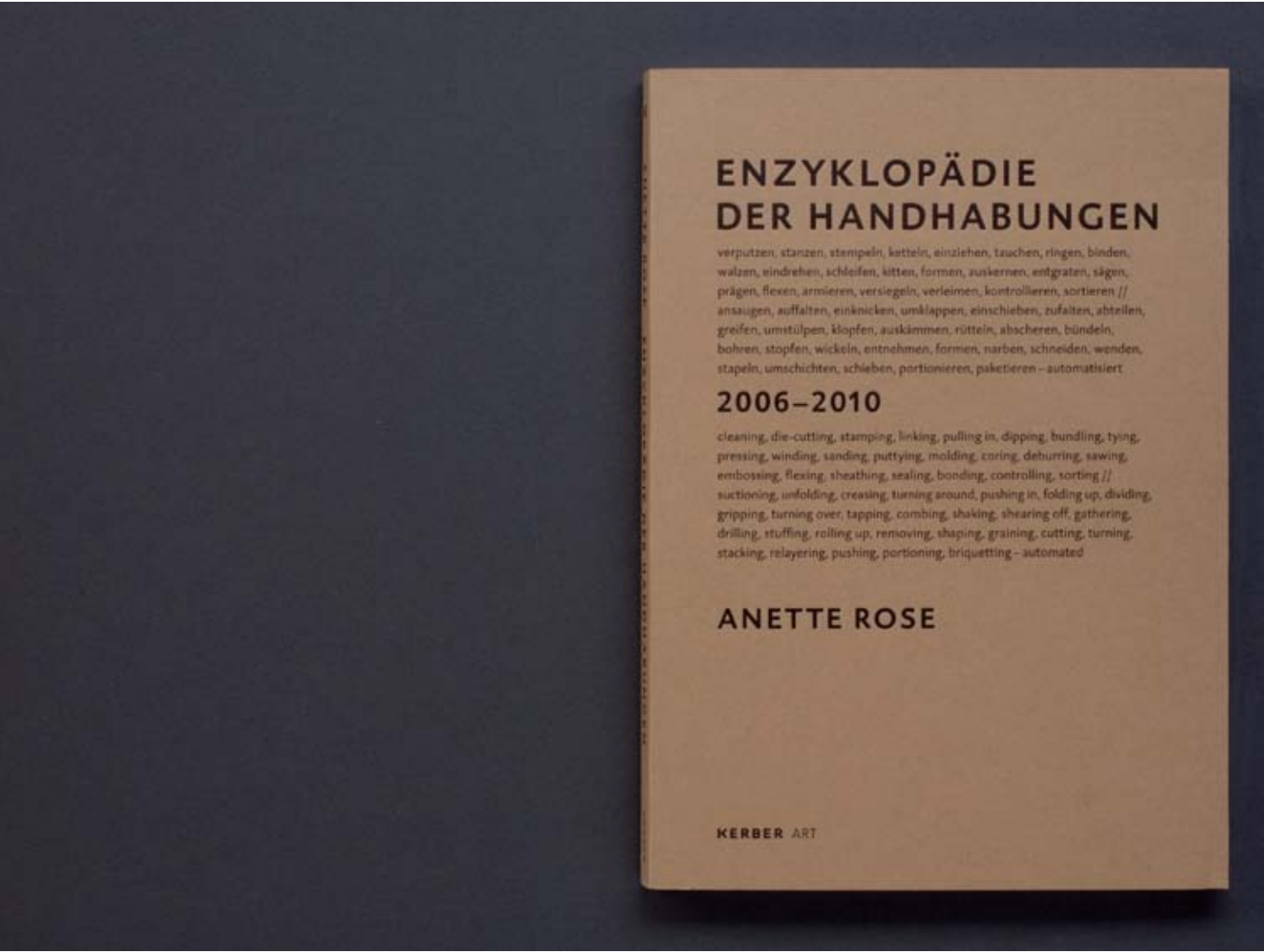
Enzyklopädie der Handhabungen. 2006 – 2010. Bildmontage, Kerber Verlag, 2011

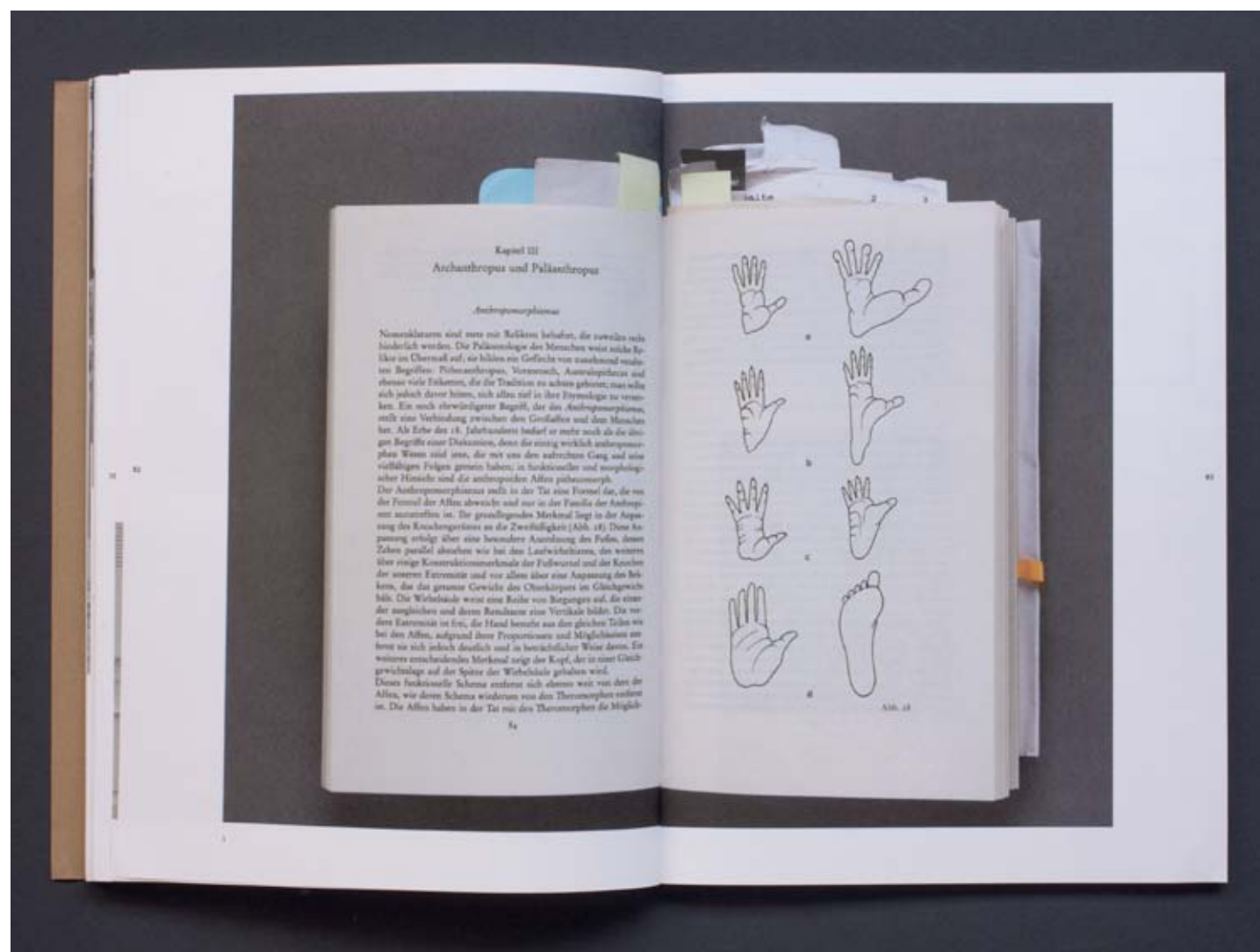
Bildmontage: Seite 77 – 108

Bildindex: Seite 110 – 119

Doppelseiten, 33,6 x 24,0 cm

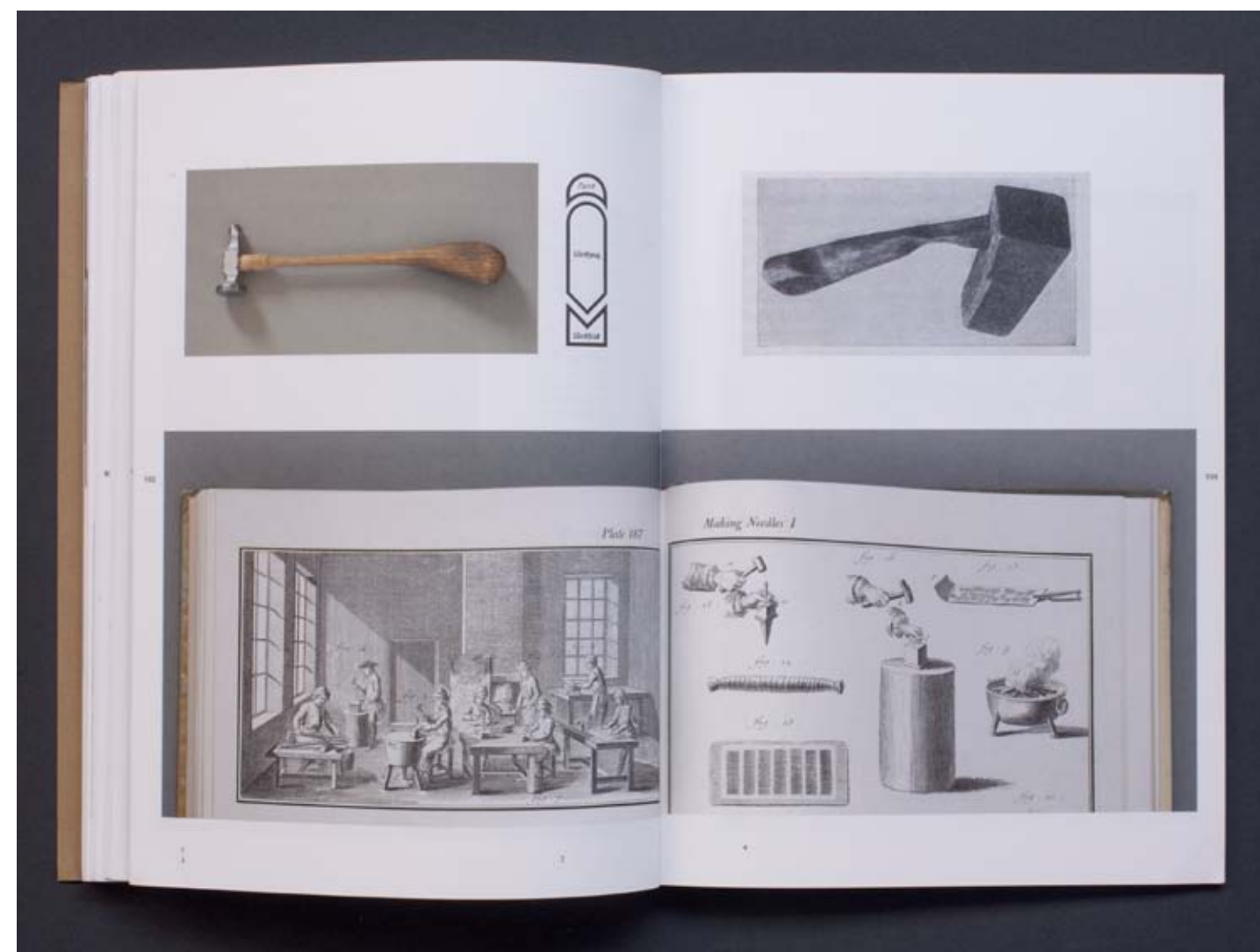
Die Montage des Recherchematerials in dem Buch „Enzyklopädie der Handhabungen. 2006–2010“ zeigt meine künstlerische Forschung als Teil des Werkprozesses, in den ich u.a. Diskurse aus Medizin, Anthropologie und Arbeitsphysiologie einbeziehe. Im dazugehörigen Bildindex sind Quellen, Zitate und Beschreibungen aufgeführt.







Enzyklopädie der Handhabungen. 2006 – 2010. Bildmontage. Seite 96 – 97



Enzyklopädie der Handhabungen. 2006 – 2010. Bildmontage. Seite 102 – 103

Colossal • Kunst Fakt Fiktion

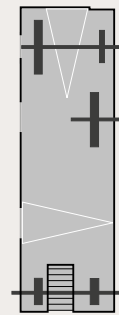
Videoinstallation, Tuchmacher Museum, Bramsche/Osnabrück, 2009-12

Enzyklopädie der Handhabungen.

Modul # 15. verputzen, beischleifen, stanzen, stempeln, ketteln,
einziehen, tauchen, ringen, walzen, eindrehen, schleifen

Zweikanalvideo, 2 x 13'14", DVCAM, Loop

Installationsfotos: Christian Grovermann





Verwendungsformen. Modelle für Eisenguss # 1-5

Fotoserie, 2011

Verwendungsformen. Modelle für Eisenguss # 1

Pigment Piezo Print, 31 x 42 cm

Verwendungsformen. Modelle für Eisenguss # 2-5

Pigment Piezo Print, 42 x 31 cm

Auswahl von 3 Fotografien



Verwendungsformen. Modelle für Eisenguss # 1



Verwendungsformen. Modelle für Eisenguss # 2



Verwendungsformen. Modelle für Eisenguss # 5

Hand und Arbeit, Geste und Abdruck

Installation, Kunsthaus Kloster Gravenhorst, 2009-10

Enzyklopädie der Handhabungen. Modul # 16.

kitten, formen, schleifen, auskernern, entgraten, sägen, flexen, armieren, versiegeln, verleimen, verputzen.

Zweikanalvideo, 2 x 22'14'', DVCAM, Loop

Enzyklopädie der Handhabungen. Furansandkerne # 1-4

Enzyklopädie der Handhabungen. Modul # 17.

formen, narben, schneiden, wenden, stapeln, drehen, umschichten, schieben, portionieren, paketieren – automatisiert.

Einkanalvideo, 10'28'', DV, Loop

Vitrine, 5 Zeichnungen, 2 Bücher, 2 Sandproben

Handzeichnungen, Dr. Martin Langer, 1997-2002

Organismus und Technik, Hugo Kükelhaus, 1979

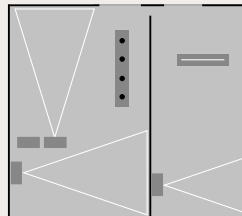
Die Psychologie der Arbeitshand, Fritz Giese, 1928

Handgriffe, rechts, wassergebundener Kernsand, 2009

Enzyklopädie der Handhabungen. Setfoto # 2

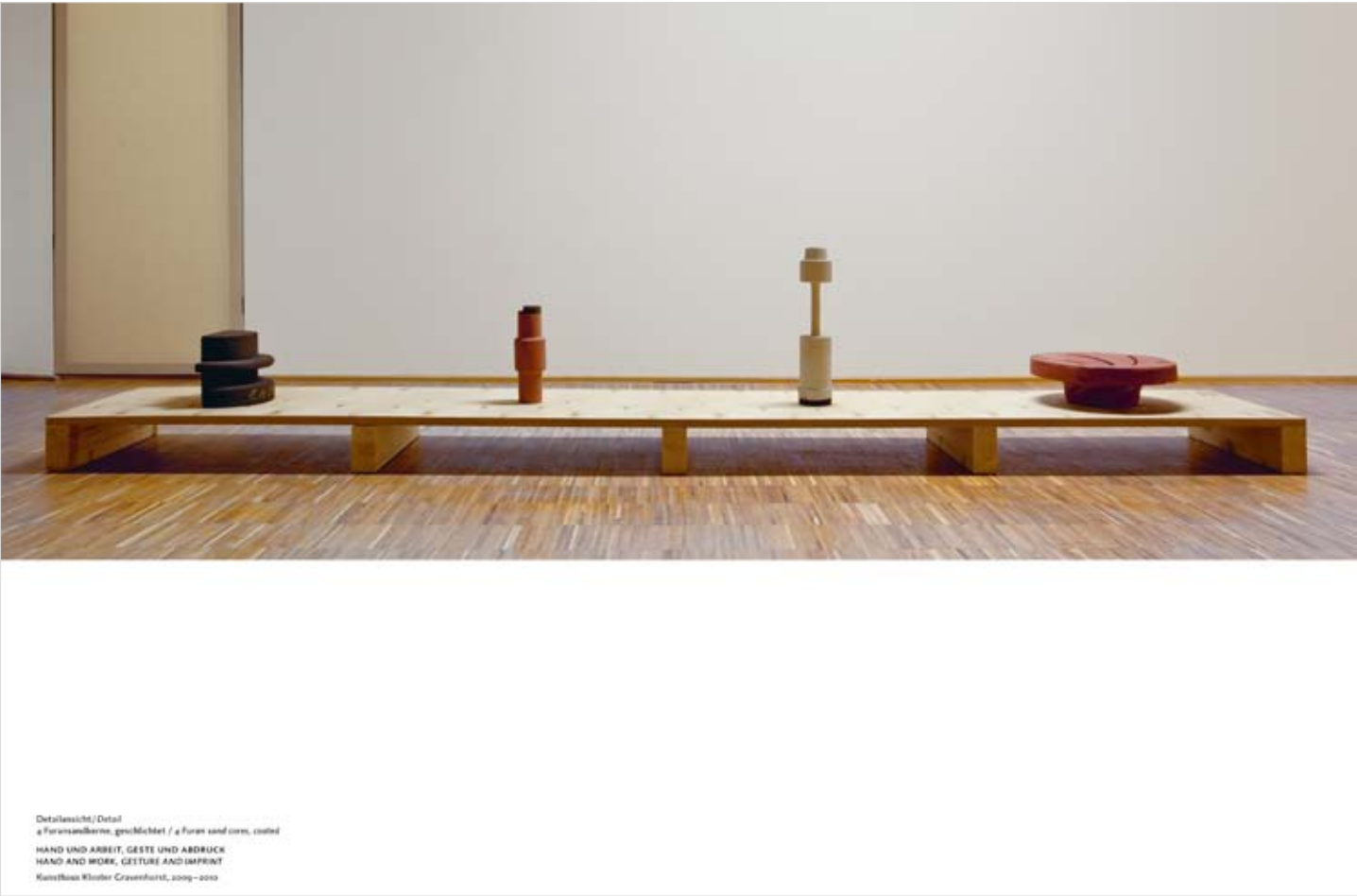
Pigment Piezo Print, variables Format, 2009

Installationsfotos: Bettina Bartzen, Jörg Wagner





Enzyklopädie der Handhabungen. Setfoto # 2



Detailansicht/Detail
a Furansandkerne, geschichtet / a Furan sand cores, coated
HAND UND ARBEIT, GESTE UND ABDRUCK
HAND AND WORK, GESTURE AND IMPRINT
Kunsthaus Winter Cravenford, 2009–2010

Enzyklopädie der Handhabungen. 2006 – 2010. S. 32 – 33, Detailansicht, Furansandkerne # 1–4



34

Detailansicht Vitrine / Detail display case
5 Zeichnungen, 2 Bücher, 2 Sandproben
5 Drawings, 2 Books, 2 Sand samples
HAND UND ARBEIT, GESTE UND ABDRUCK
HAND AND WORK, GESTURE AND IMPRINT
Kunsthaus Winter Cravenford, 2009–2010

Enzyklopädie der Handhabungen. 2006 – 2010. S. 34 – 35, Detailansicht Vitrine, 5 Zeichnungen, 2 Bücher, 2 Sandproben



35

Enzyklopädie der Handhabungen

Modul # 8 -11 und # 15

Videoinstallation, Deutsches Technikmuseum Berlin, 2010

Modul # 8. abteilen, greifen, umstülpen, klopfen, auskämmen, rütteln, beschneiden, ringen – automatisiert

Einkanalvideo, 2'00'', DVCAM, Loop

Modul # 9. ansaugen, auffalten, einknicken, umklappen, einschieben, zufalten – automatisiert

Einkanalvideo, 1'12'', DVCAM, Loop

Modul # 10. bohren, stopfen, entnehmen, abscheren – automatisiert

Zweikanalvideo, 2 x 3'17'', DVCAM, Loop

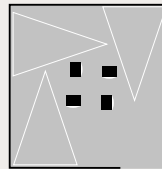
Modul # 11. Interview # 1

Einkanalvideo, 5'33'', DVCAM, Loop

Modul # 15. verputzen, beischleifen, stanzen, stempeln, ketteln, einziehen, tauchen, ringen, walzen, eindrehen, schleifen

Zweikanalvideo, 2 x 13'14'', DVCAM, Loop

Installationsfoto: Christine Woditschka



Griffformen

Videoinstallation, Cluster, Berlin, 2008

Enzyklopädie der Handhabungen.

Modul # 8. abteilen, greifen, umstülpen, klopfen, auskämmen, rütteln, beschneiden, ringen – automatisiert

Einkanalvideo, 2'00'', DVCAM, Loop

Modul # 9. ansaugen, auffalten, einknicken, umklappen, einschieben, zufalten – automatisiert

Einkanalvideo, 1'12'', DVCAM, Loop

Modul # 11. Interview # 1

Einkanalvideo, 5'33'', DVCAM, Loop

Modul # 12. Interview # 2

Einkanalvideo, 3'44'', DVCAM, Loop

Modul # 14. stempeln – automatisiert

Einkanalvideo, 2 x 3'17'', DVCAM, Loop

Modul # 15. verputzen, beischleifen, stanzen, stempeln, ketteln, einziehen, tauchen, ringen, walzen, eindrehen, schleifen

Zweikanalvideo, 2 x 13'14'', DVCAM, Loop

Installationsfotos: Christine Woditschka, Saana Lähtenmäki

