

# PORTFOLIO 2014

JONATHAN SITTTHIPHONH

**Utopie Mécanique :**

Laboratoire de machines imaginaires...

À partir de matériaux de récupération j'élabore des mécanismes simples que je mets en application dans des machines insolites.

Mes recherches portant sur les mécanismes du mouvement et les interactions possibles entre l'utilisateur et l'appareil, je mets en place des dispositifs qui viennent se greffer sur le corps, tels une prothèse qui viendrait prolonger un membre. C'est alors que le mécanisme s'active ; suivant le mouvement de l'Homme, la machine s'anime donnant naissance à un être hybride renvoyant à la mythologie.

L'ensemble de mon travail se présente sous forme de laboratoire où les prototypes ratés côtoient les projets en cours, où les formes ne sont pas figées, mais sont destinées à évoluer dans le temps. Les volumes inanimés sont accompagnés de croquis, photos et vidéos illustrant les possibilités physiques des pièces, tout en laissant au spectateur la liberté de s'imaginer une mise en situation ou l'utilisation qui lui convient.

Finalement, ces sculptures dont les fonctions réelles sont limitées, font appel à l'imaginaire afin de s'accomplir en tant que machines.

"Les machines de Jonathan Sitthiphonh pourraient rappeler l'univers S.F. - les robots exosquelettes dans les films de James Cameron, notamment. Par leur archaïsme, elles pourraient aussi rappeler l'ingénierie léonardienne. Coincées entre le mythe d'Icare et le post-humain, elles matérialisent un rêve de dépassement des limites humaines. Mais sans l'exaucer.

L'entreprise de l'artiste est ambitieuse, motivée. Il réalise minutieusement, à la main et avec des matériaux de récupération, ces prothèses en perfectionnement. Malgré les prouesses, elles restent fragiles et inefficaces, vouées à l'inertie. Elles n'atteignent pas le but pour lequel elles sont construites.

Que l'artiste se soit détourné d'un parcours scientifique pour intégrer le monde de l'art, révèle sa lucidité sur ses échecs. Ne pourraient-ils pas, d'ailleurs, être une fin en soi ? Les belles machines, techniquement ineptes, conservent un pouvoir d'évocation et un potentiel imaginaire. Si elles tendent vers un dépassement des moyens humains, elles en célèbrent justement les limites. Elles sont le fruit d'une ambition revue à la baisse. L'artiste assume pleinement sa position de Da Vinci du dimanche, libéré de la performance, du progrès, du génie. Il persévère dans la précarité et l'imperfection avec enthousiasme, mû par un désir de bien faire et faire rêver. En cela, il réussit".

Sébastien Martins, assistant d'exposition au Palais de Tokyo.

# SARU-NO-O

Cèdre japonais (スギ), vis, boulons, mousquetons, sandows.



## Prototype d'armure robotique (Version n°1):

猿の王 king of apes :

A l'image des exosquelettes motorisés en développement aujourd'hui par l'armée ou les grandes compagnies (notamment au Japon), j'ai mis au point une combinaison mécanique dans le but d'améliorer mes capacités physiques. Le titre « King of Apes » fait référence à la hiérarchie sociale des primates, notamment à la position de mâle dominant ou mâle « Alpha ». L'Homme amplifié par la technologie est par définition un « Alpha » puisqu'il est supérieur aux autres. La comparaison au système animal évoque ainsi le souhait primitif de dépassement des limites humaines à des fins militaires : de domination.

Réalisé à partir d'un élément naturel local « le cèdre japonais » スギ, et avec les outils à main des menuisiers japonais, je révèle le côté sculptural de l'objet en mettant en avant le « fait main » et le « fait maison » (fait par un humain). Malgré la fonctionnalité et l'efficacité des mécanismes mis en place, cette armure en demeure fragile et contraignante pour l'utilisateur. Au lieu d'améliorer mes capacités physiques, elle les restreint.

Cet échec est l'objet même de ma démarche artistique. En effet mon travail témoigne des limites de l'Homme en utilisant un vocabulaire artistique dans une démonstration logique : l'absurdité d'un dépassement humain par des moyens humains.

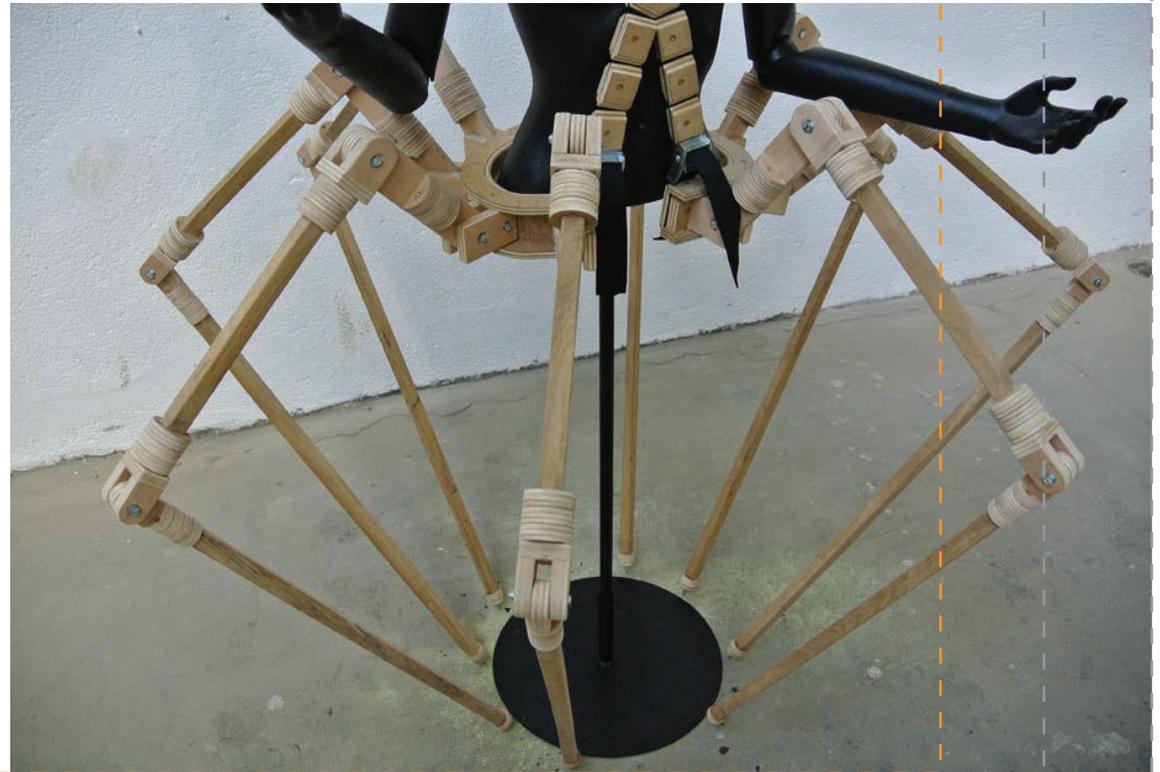


**UTOPIE MÉCANIQUE**

# BLACK WIDOW

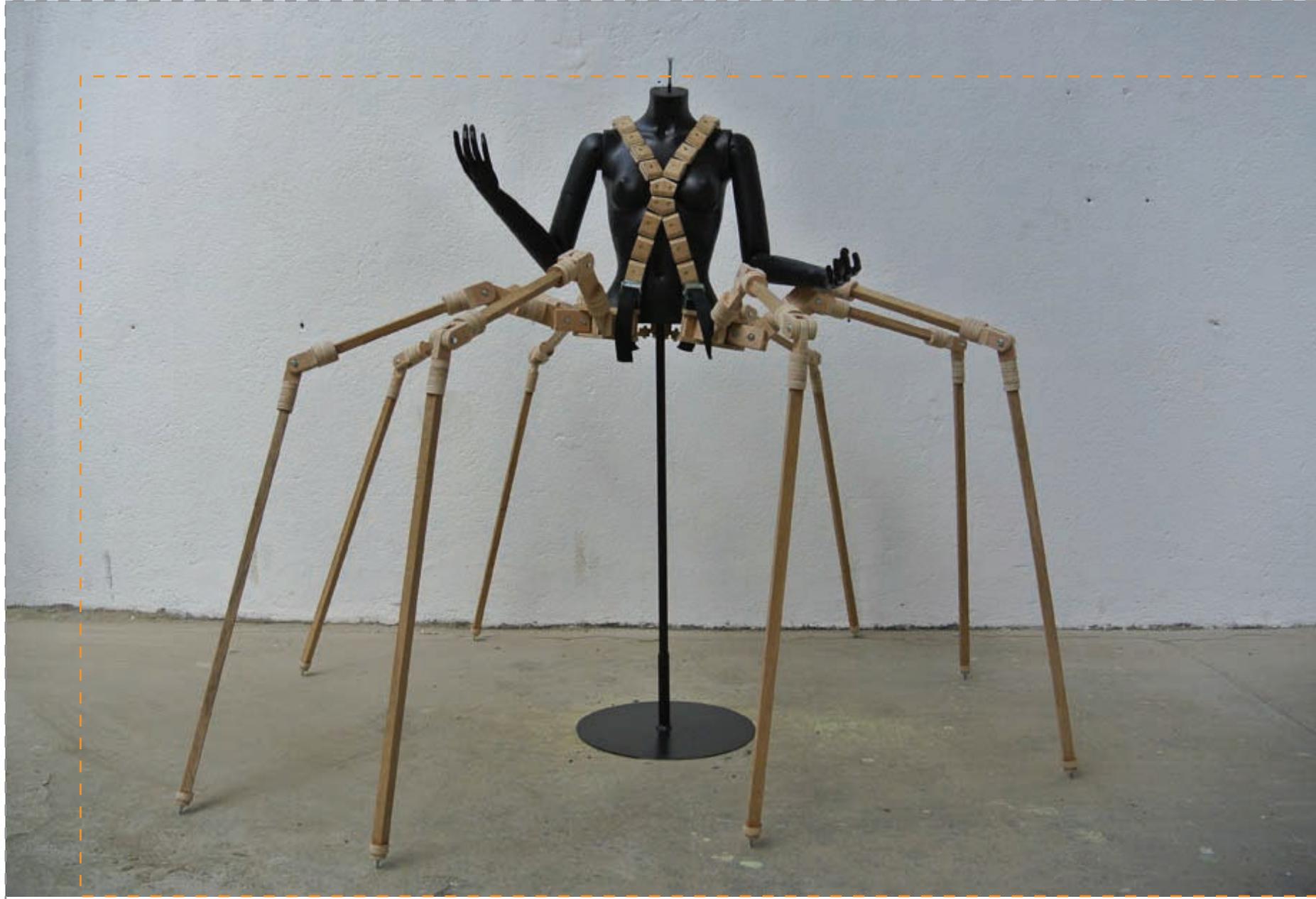
## Prototype de machine humaine octopode (Version n°1):

Mise en place d'un système permettant l'ajout de 8 membres au corps humain.  
NB: Première orthèse féminine.



Bois (Chêne, Contreplaqué), Vis, Boulons, Sangles.

2014



UTOPIE MÉCANIQUE



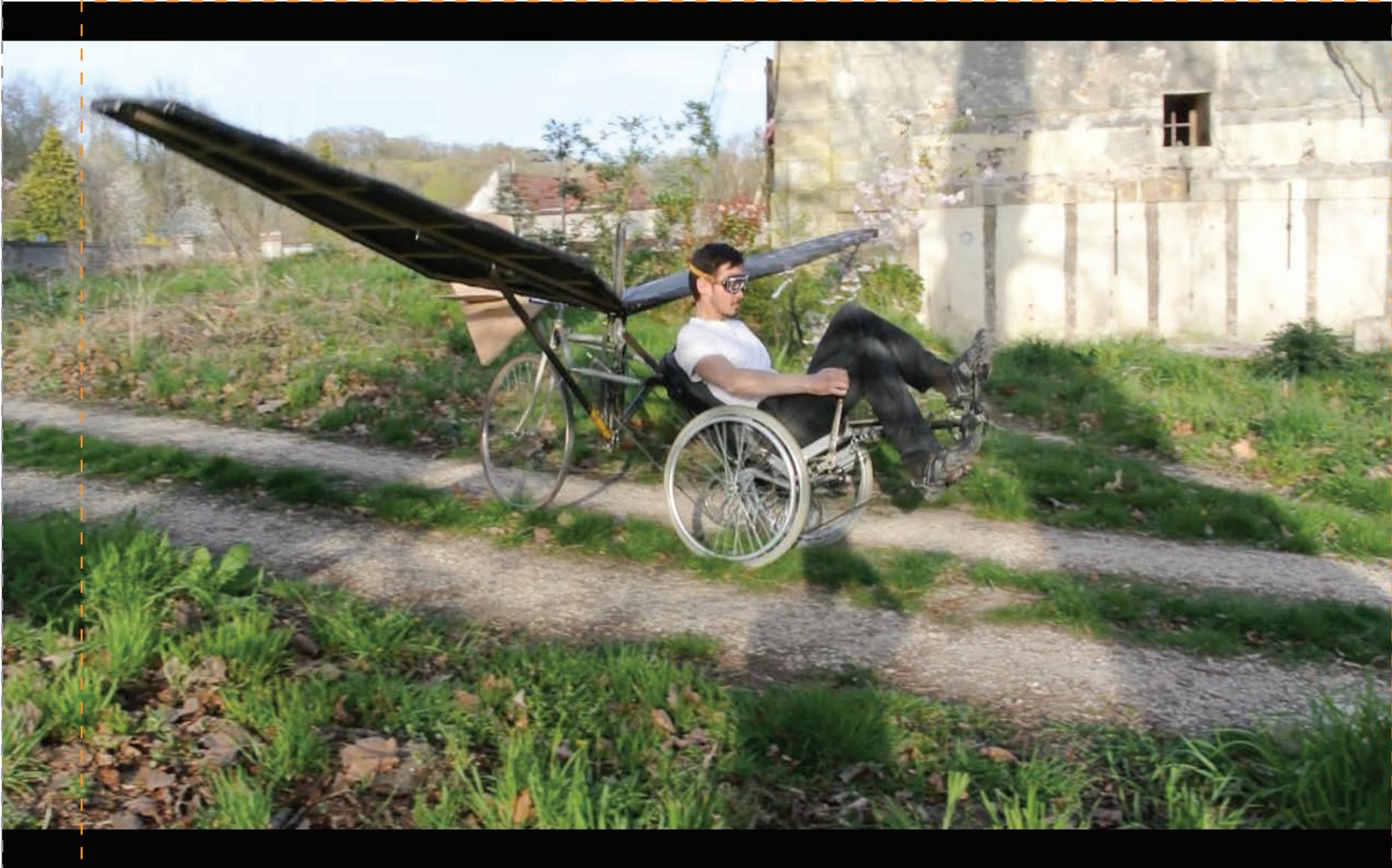
Bicyclettes, fauteuil roulant, bois, métal.

## Véhicule à propulsion ondulatoire musculotracté:

Projet de résidence à "Lizières" en collaboration avec *Romain Weintzem*.  
Élaboration et construction de véhicule à partir de matériaux de récupération.  
Prototype de machine volante à base de bicyclettes et autres objets roulants.

2014







Bicyclettes, poussette, bois, résine, métal.

## Véhicule à propulsion giratoire muscilotracté:

Projet de résidence à "Lizières" en collaboration avec *Romain Weintzem*.  
Élaboration et construction de véhicule à partir de matériaux de récupération.  
Prototype de machine volante à base de bicyclettes et autres objets roulants.



2014



# SANS TITRE

2014



**Prototype de bras mécanique (version N°2).**

Projet en cours. A l'instar des films de sciences fictions, j'ai voulu créer un système permettant de découpler la portée et la force du bras humain.

2014



# UTOPIE-MÉCANIQUE

Projet en cours

# FLYING DEVICE



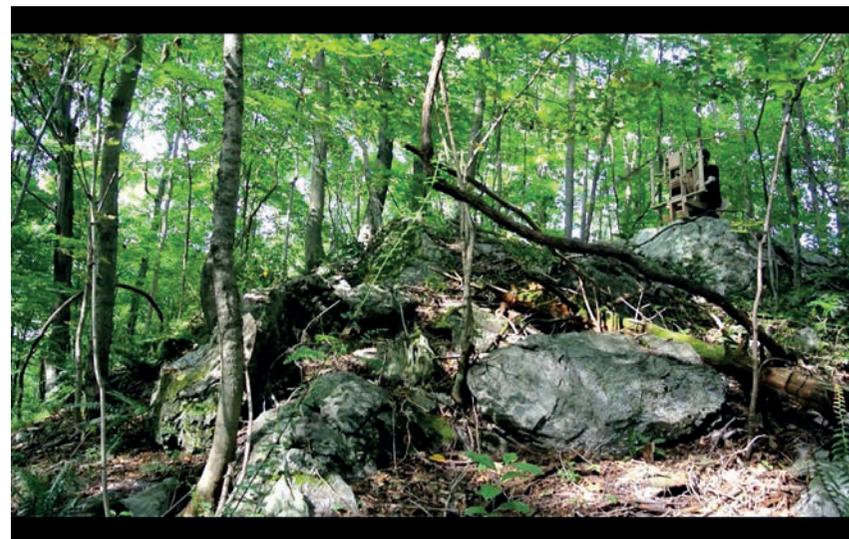
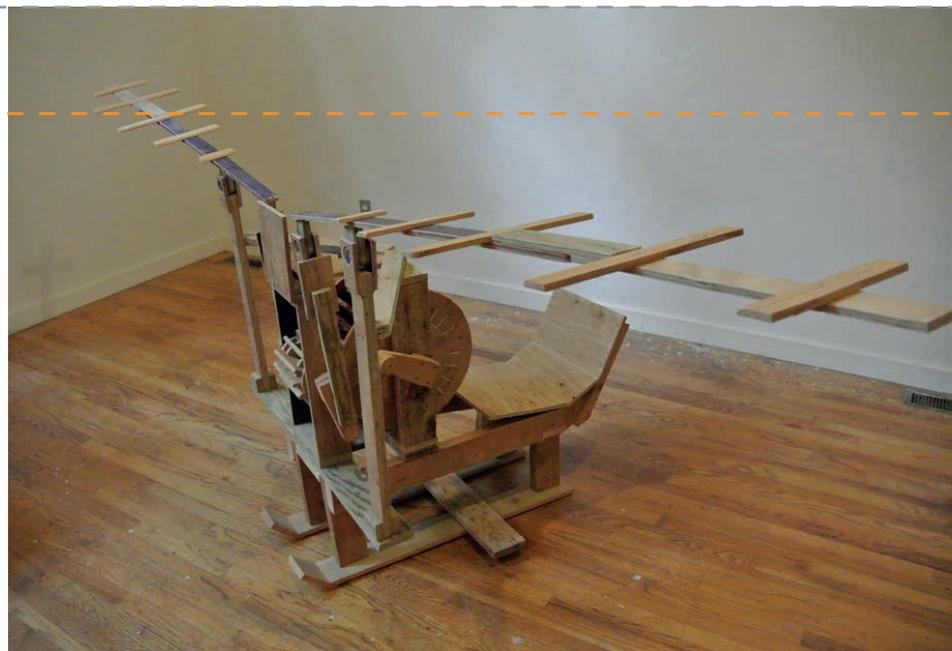
Bois divers, vis

## Projet de résidence à la Fondation Josef & Anni Albers:

Élaboration et construction de véhicules à partir de débris et déchets d'un chantier voisin. Il s'agit ici d'un prototype de machine volante dont le moteur est entièrement composé de roues et d'engrenages en bois, le tout étant activé par la rotation de manivelles.  
Note: Le mécanisme est issu de l'observation du mouvement des ailes de libélule.



TEST#02, vidéo 00:00:21



TEST#04, vidéo 00:00:51

# WOODEN RAFT



## Projet de résidence à la Fondation Josef & Anni Albers:

Élaboration et construction de véhicules à partir de débris et déchets d'un chantier voisin. Il s'agit ici d'un prototype de radeau dont le moteur est entièrement composé de roues et d'engrenages en bois, le tout étant activé par la rotation de manivelles.



Bois divers, vis

TEST#01, vidéo 00:00:25



FAIL#01, vidéo 00:02:09

UTOPIE MÉCANIQUE

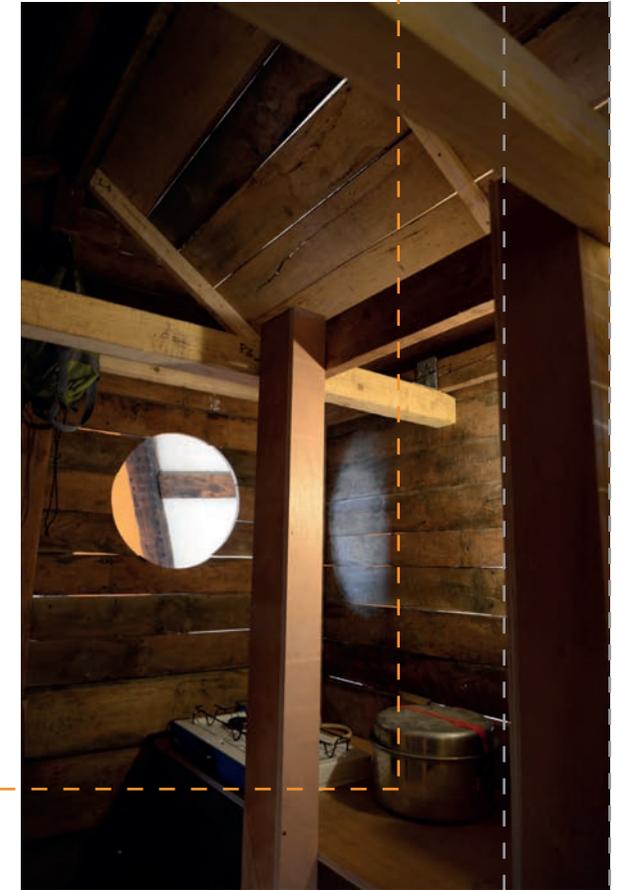
# MAISON AUTONOME



Bois divers, ressorts, vis, écrous

Projet in situ à l'espace P.I.T.A:

Projet en collaboration avec David Magnou.  
Élaboration et construction d'un habitat mobile à l'occasion de l'exposition "David et Jonathan Play In The Attic".





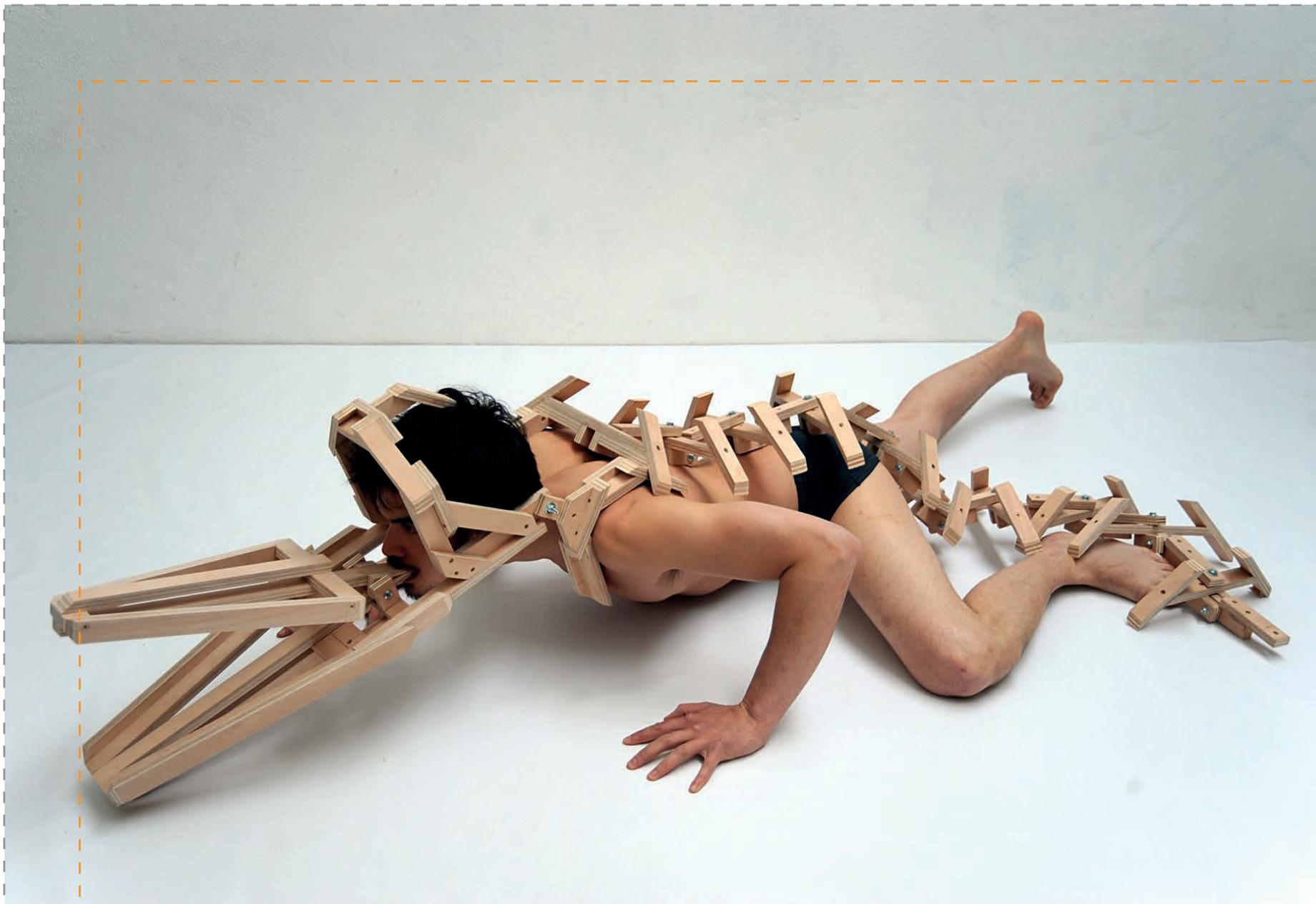
# UTOPIE MÉCANIQUE



## Prototype de mâchoire reptilienne (version n°2).

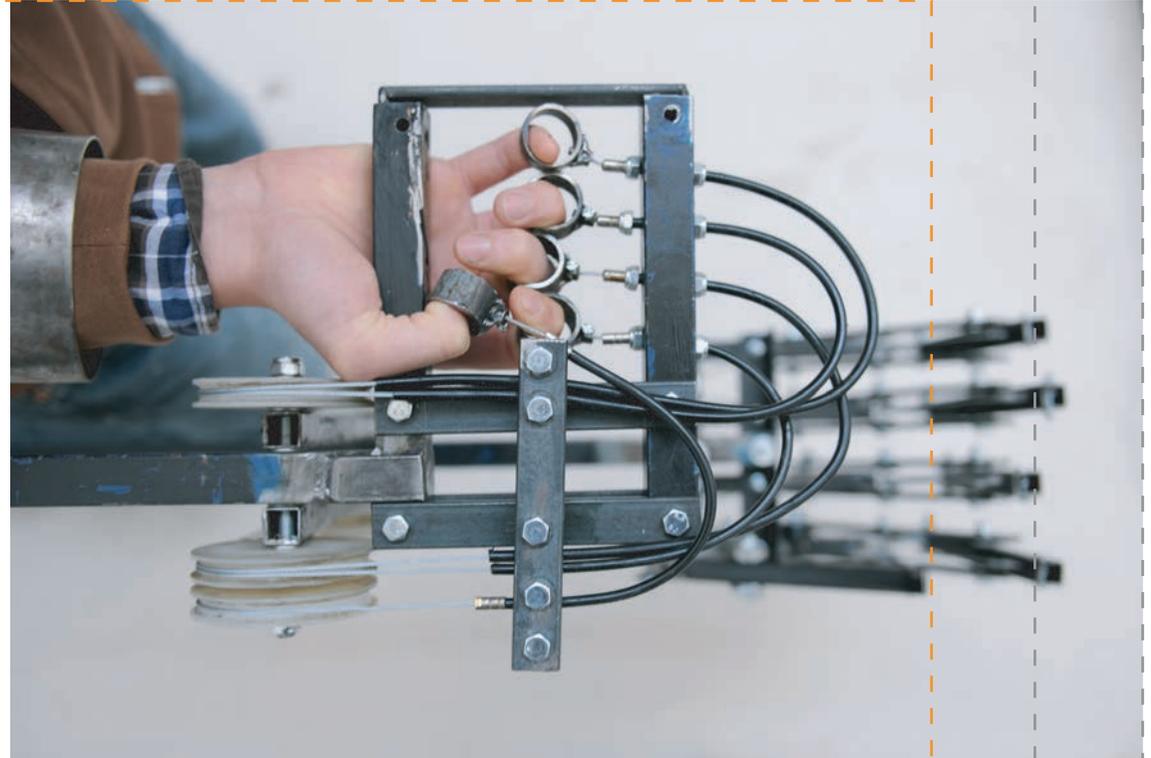
Système permettant de découpler la mâchoire de l'homme.  
Queue articulée suivant les mouvements de l'utilisateur.





# BRAS DE FER

2012



**Prototype de bras mécanique (version N°1).**

A l'instar des films de sciences fictions, j'ai voulu créer un système permettant de découpler la portée et la force du bras humain.



# CHIRON



## Prototype de machine humaine quadrupode (version n°2).

À l'image d'un centaure, j'ai conçu un système permettant de découpler le mouvement de la marche de l'Homme.  
En reliant une deuxième paire de jambes articulées à ma prothèse de jambe, je mimétise le mouvement de la marche tout en le multipliant par 2.



Bois (chêne, contreplaqué), vis, écrous



Tirage numérique sur dibon 1210x1210 mm

# MAIN

Bois (chêne), vis, écrous, bracelets en caoutchouc, tiges métalliques



**Mécanisme de main (version N°3).**

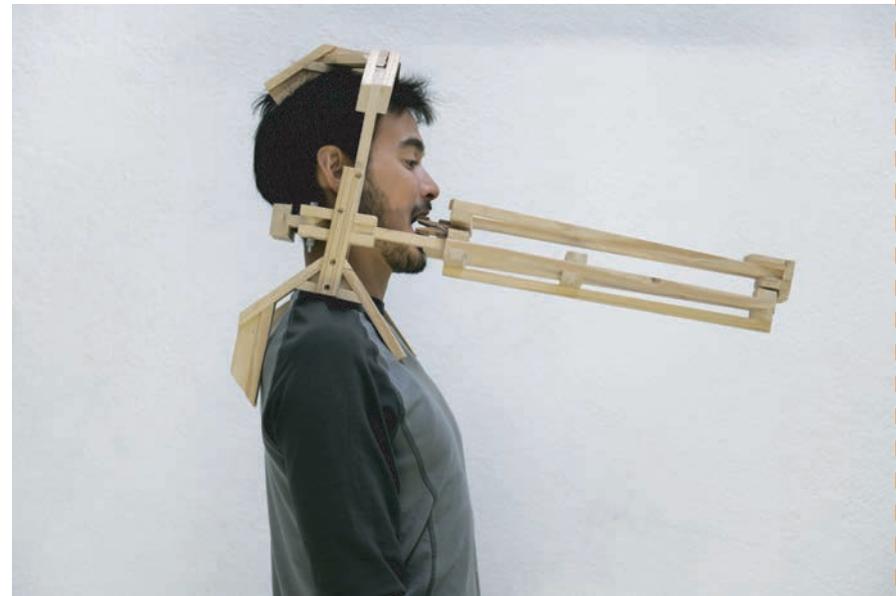
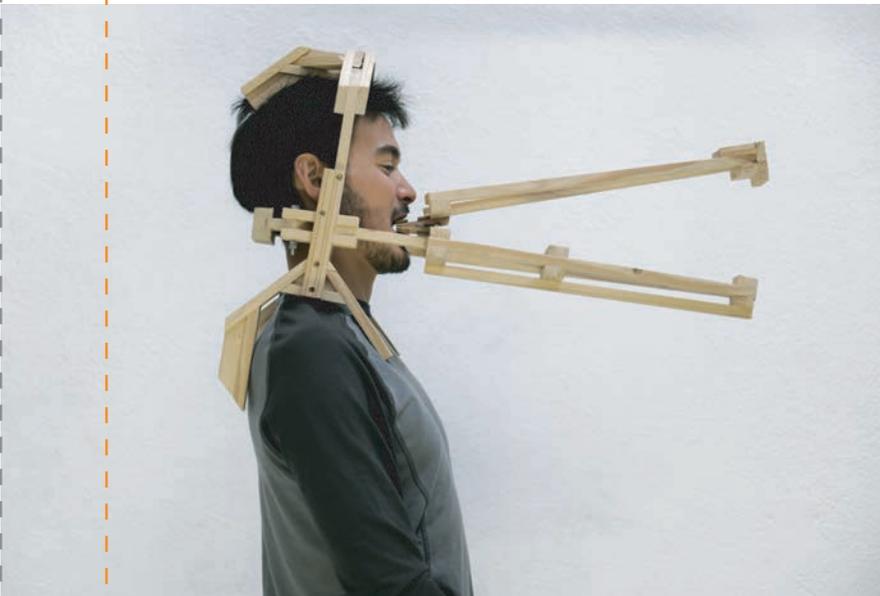
Reproduction du mécanisme de ma main à l'échelle 2.  
Un système de bagues métalliques permet de manipuler le dispositif à l'aide de sa propre main.

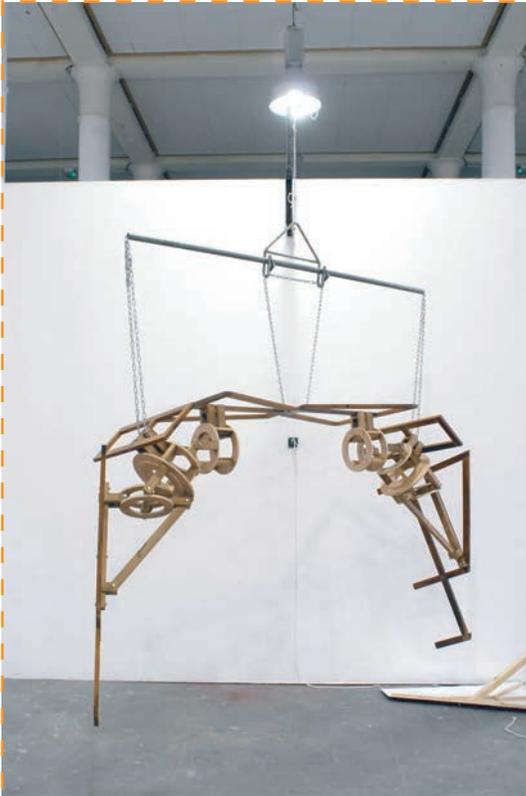
# SOBEK



Prototype de mâchoire reptilienne (version n°1).

Système permettant de décupler la mâchoire de l'homme.

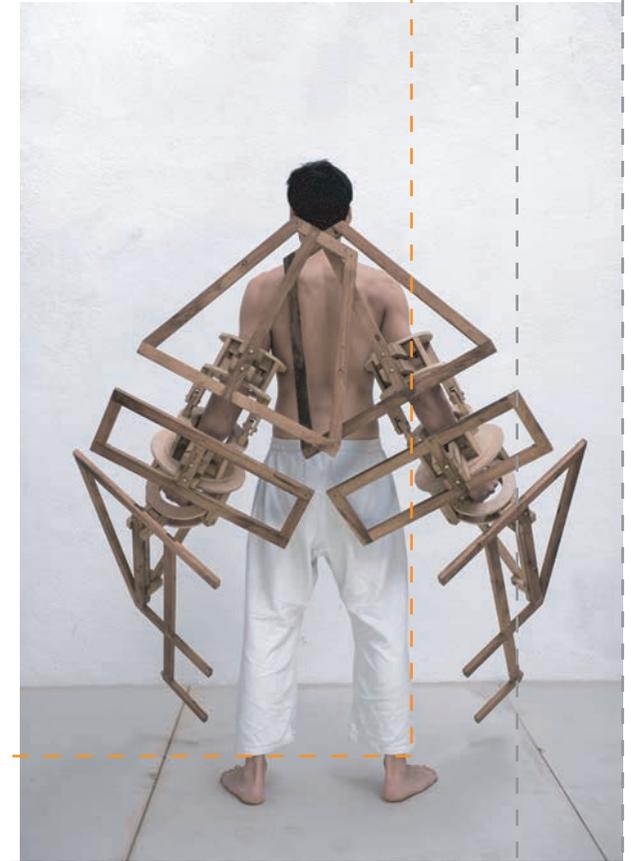




## Prototype de machine humaine volante (version n°2).

Hommage au mythe d'Icare, ou plutôt à son père Dédale, qui eut l'idée de construire des ailes en cire afin de s'enfuir de sa terre d'exil par la voie des airs. Tout comme ces héros Grecs, après avoir étudié le fonctionnement des ailes des oiseaux, j'ai mis en place un système permettant d'appliquer le membre "aile" au corps humain. L'aile d'oiseau et le bras humain ne comportant pas les mêmes articulations ni les mêmes proportions, il en résulte une forme d'aile particulière qui, si elle n'est pas efficace pour le vol, répond néanmoins parfaitement aux mouvements humains.

Impression numérique sur dibon format A3





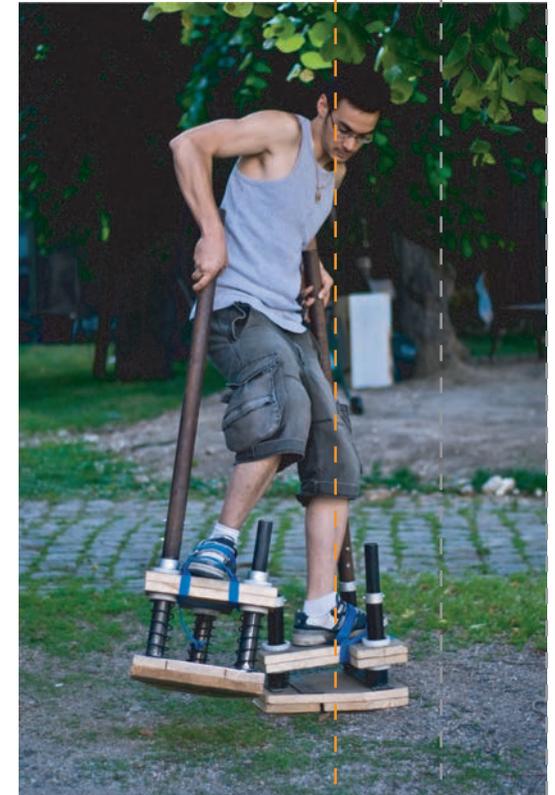
# BOTTES DE 7 LIEUX

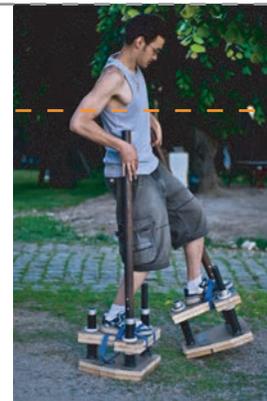
Acier, téflon, ressorts, bois (plancher), vis, écrous, sangles



## Prototype d'échasses bondissantes (version N°1).

À l'image des bottes de 7 lieux qui permettent au Petit Poucet de parcourir 7 lieux en 1 saut, j'ai voulu créer des échasses montées sur ressorts qui me permettraient de décupler mes sauts. Sur ce projet plus encore que sur les autres, la fonction a défini les matériaux à utiliser ; le ressort pour l'amorti, le téflon pour atténuer les frottements au niveau des pièces qui coulissent, le métal pour la résistance et le plancher pour les zones sur lesquelles on marche.

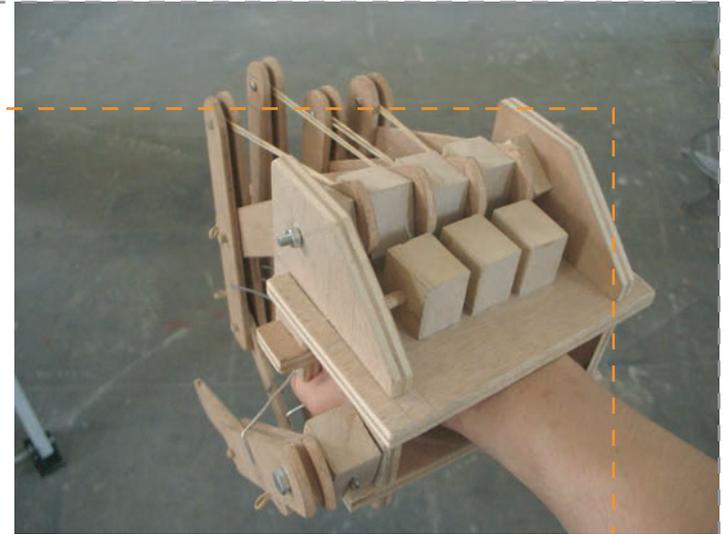
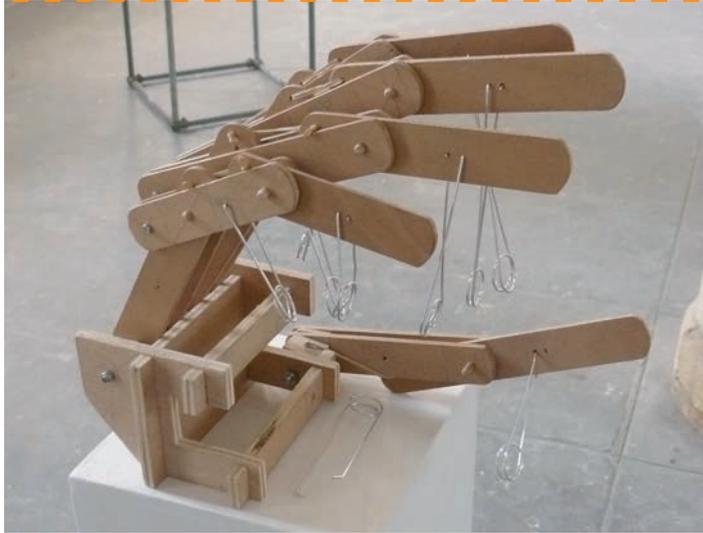




UTOPIE MÉCANIQUE

# MAIN

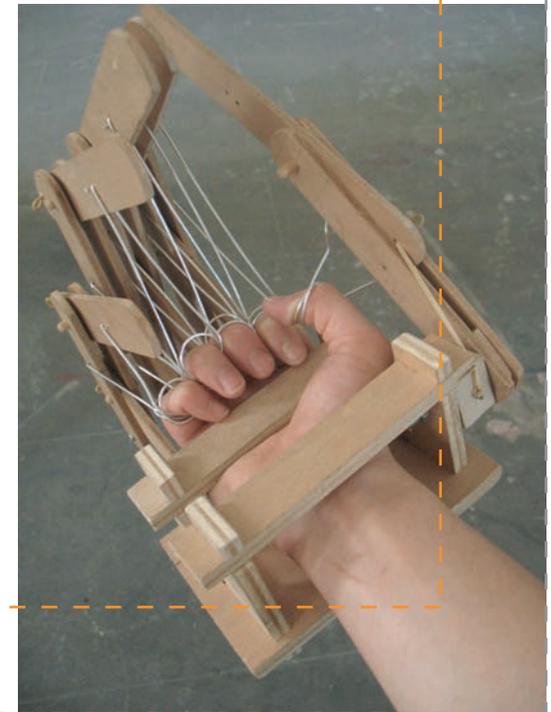
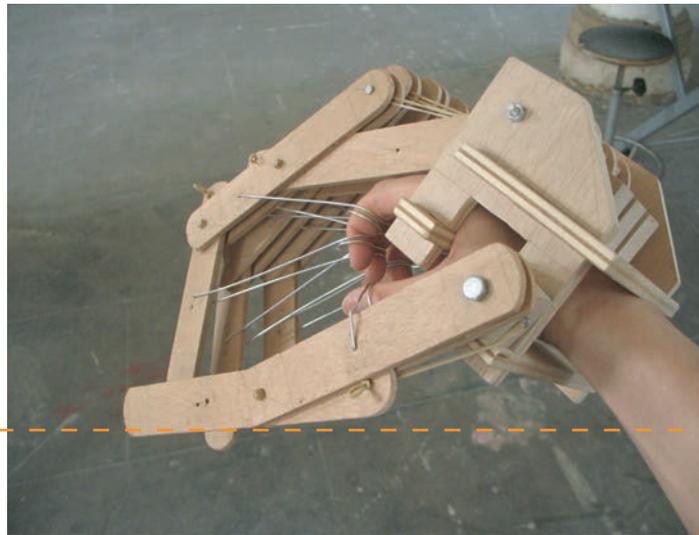
Bois (contreplaqué), vis, écrous, bracelets en caoutchouc, tiges métalliques



## Mécanisme de main (version N°2).

Reproduction du mécanisme de ma main à l'échelle 2.

Un système de bagues métalliques permet de manipuler le dispositif à l'aide de sa propre main.



# XYLOMAIN

Bois (contreplaqué), vis, écrous, bracelets en caoutchouc, tiges métalliques



## Prototype de machine musicale (version N°1).

Application du mécanisme de main dans une machine musicale.  
Cette machine est composée de 2 modules : les "gants".  
Ils coulisent sur un rail en bois fixé à un plateau accueillant un xylophone.  
Chaque "gant" est équipé de 4 bras en bois dont les extrémités sont des marteaux.  
Par le biais de bagues métalliques, les doigts de l'utilisateur activent les marteaux qui viennent taper sur les touches de l'instrument de musique.  
Le rail permet de faire coulisser les 2 modules afin d'aligner les marteaux sur les touches.  
On choisit ainsi à l'avance 2 gammes de 4 touches voisines, puis on peut jouer du xylophone en abaissant ses doigts.

