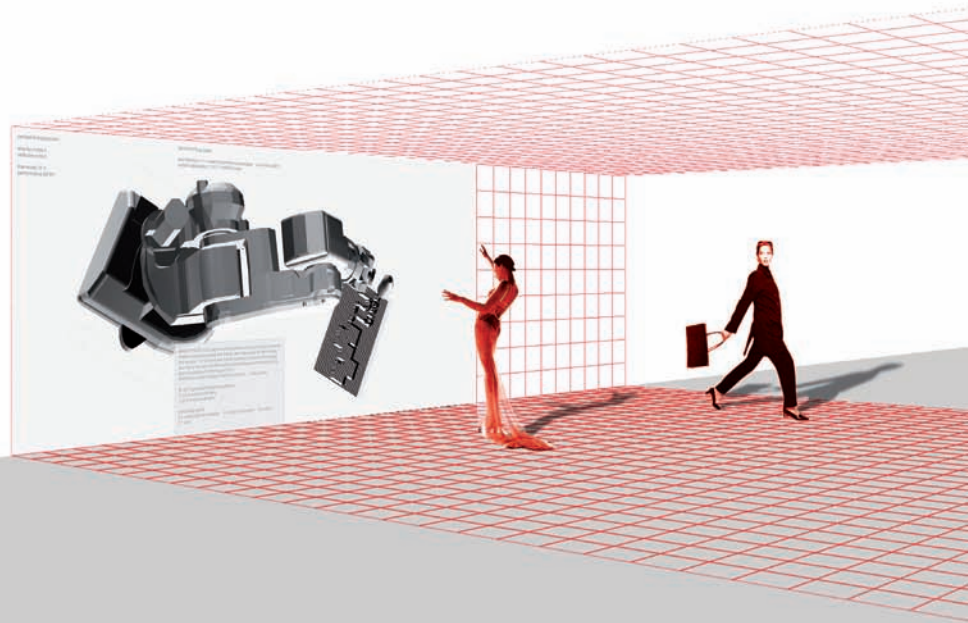


papier peint

PROGRAMMING IRB 140
Schlusspräsentation Studio 10w

Dienstag 25.01.2011
15 Uhr 30

Institut für Architektur und Medien
Inffeldgasse 10



Dass es - wie Semper meint - die Oberflächen von Wänden sind, die am nachhaltigsten unseren Raumeindruck bestimmen, zeigt, dass es zwischen zweidimensionalen und dreidimensionalen Phänomenen manchmal recht vertrackte Beziehungen gibt. Wir haben diese Thematik auf verschiedenste Weise untersucht, interessante Übergänge ausgelotet und eng verwobene Verbindungen aufgespürt. Wir haben 3D-Objekte in 2D projiziert. Wir haben aus Pixelbildern wieder XYZ-Vektoren gemacht. Wir haben sowohl Räumliches geplättet und als auch Ebenes gefaltet und dabei auch mit ornamentalen oder amorphotischen Effekten gearbeitet.

Das DesignMasterStudio des IAM rund um Wandoberflächen, das Material Papier und die anforderungsspezifische Produktion mit Robotern geht zu Ende. Und wir möchten die entstandenen Ergebnisse virtuell und haptisch, digital und analog präsentieren.

Konzept und Leitung:
Richard Dank
Christian Freißling
Urs Hirschberg

Mitarbeit:
Thomas Diewald
Jacob Wegerer

Mit Projekten von:
Marvi Basha „**motionMatrix**“
Christoph Gradauer „**Vielschichtige Bewegungsbild Komposition**“
Anna Heigl „**fractal growth**“
Kathrin Hiebler „**Raumverfremdung**“
Stefan Höll „**Individual Wallpaper**“
Peter Kaufmann und Robert Schmid „**Die Anwesenheit der Abwesenden und Hirsch**“
Simone Mayr „**ohne worte**“
Paul Pritz „**[SYN]these**“
Philipp Sackl „**blame!**“

Alle Details siehe:
<http://iam.tugraz.at/studio/w10/>

Zusätzlich gibt es noch:
unseren **ABB IRB 140 Roboter** inklusive Konfigurations- und Interaktionssoftware „boot the bot“ **mit Live Input.**

im Anschluss:
die Präsentation des IZK-Studios,
und natürlich:
ein Buffet für das leibliche Wohl.

!! SETTING UP !!

```

initializing robot: IRB140
done!
opening window: 1024 by 600pix
preparing workspaces: 120.0 by 160.0mm
origin within workspaces: 40.0 in x and 80.0 in y
position: 0.0m in x, 0.0 in y and 0.0 in z
rotation: 0.0° around x, 0.0° around y and 0.0° around z
workspace distance: 200.0
preparing userpage: 19.7 by 32.0mm
positioning extracted from measured workobject: lamobj[3]schlemple
origin within userpage: -5.0mm in x and -5.0mm in y
rotation: 0.0° around x, 0.0° around y and 0.0° around z
userpage distance: 37.5778
preparing display: calculating additional parameters
basic camera settings: 12.8
camera resolution: 1024 by 768
main displaying factor: 0.1468
loading background image: data/Am_03010300_039
done!
starting up image capture device: logitech quickcam pro 4000-wdm
image size: 64 by 40pix
userpage: 32.0 by 19.7mm
single pixel size: 0.5 by 0.4926mm
2560 color values will be dumped in $img$ayname
done!
starting 3d camera: code/newaycam.jar
tray5cam v0.91
done!
setting up tool: data/ur10arm-48.vbx
done!
setting up layout: different colors and weight
done!
configuring robot basic tool: jamobj[3]schlempleffidlik
relative tool position to flange: 14.2588mm in x, -0.2354 in y and 8.8246 in z
relative tool rotation to flange: -0.01° around x°, 00.0° around y° and -0.01 around z
done!
calculating random points and angles: $$$pointarray
new random point array with 12 entries in mode 1 generated
$$$pointarray[0] = { 24.4592, 19.1653, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[1] = { 10.2000, 20.0000, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[2] = { 7.95, 26.287, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[3] = { 3, 9.200, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[4] = { 17.8934, 17.5175, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[5] = { 24.5888, 11.9876, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[6] = { 1, 9.100, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[7] = { 22.4670, 21.1466, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[8] = { 16.9511, 24.8648, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[9] = { 3, 9.200, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[10] = { 13.7000, 21.9700, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[11] = { 5.0866, 21.0979, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[12] = { 1, 9.100, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[13] = { 15.3436, 30.452, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[14] = { 1, 9.100, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[15] = { 15.3436, 30.452, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[16] = { 1, 9.100, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[17] = { 24.1309, 21.8684, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[18] = { 3, 9.200, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[19] = { 8.4263, 10.3253, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
$$$pointarray[20] = { 3, 9.200, 8.0, 0.0, 180.0, 0.0 }
done!
new data
$$$pointarray with 12 entries
$$$point[0] = { 79.896, 19.2681, 11.9, 11.9, 94.0, 0.0 }
$$$point[1] = { 10.2000, 20.0000, 11.9, 11.9, 94.0, 0.0 }
$$$point[2] = { 67.2652, 16.7103, 11.9, 11.9, 94.0, 0.0 }
$$$point[3] = { 74.029, 10.6887, 11.9, 11.9, 94.0, 0.0 }
$$$point[4] = { 65.9879, 29.9576, 11.9, 11.9, 94.0, 0.0 }
$$$point[5] = { 65.9879, 29.9576, 11.9, 11.9, 94.0, 0.0 }
$$$point[6] = { 62.5733, 18.8713, 2.3516, 179.94, 0.01 }
$$$point[7] = { 55.1396, 20.139, 2.3493, 179.94, 0.01 }
$$$point[8] = { 55.1396, 20.139, 2.3493, 179.94, 0.01 }
$$$point[9] = { 64.7804, 26.5447, 10.364, 179.94, 0.01 }
$$$point[10] = { 72.6277, 20.9822, 10.3593, 179.94, 0.01 }
$$$point[11] = { 57.8631, 9.4179, 10.1391, 179.94, 0.01 }
converted $$$pointarray to $$$pointwidarray with 12 entries
done!
preparing parts: m_pointar/
done!
reading data: checking all remaining files
Last data: 10111 21246
done!
now running: boot the bot v1.11 coded by richdank and wegera
!! STOP: DONE IN 16.542 SECONDS !!
!! NOW DESETTING !!

```

