Zeitalter der Roboter

*“Wir schreiben das Jahr 2218. Die Menschheit wurde durch die Umweltbelastung vollständig ausgelöscht. Großstädte sind eine einzige Ödnis aus eingestürzten Gebäuden und verrosteten Fahrzeugen. Doch die ehemaligen Roboter, die die Menschheit in ihren täglichen Aufgaben unterstützt haben, scheinen sich wieder zu erholen!”*

Für unser Konzept haben wir mehrere unserer Ideen zu einem Konzept vereinigt.  
Besonders hat damit der Betrachter zu tun. Seine Bewegungen beeinflussen die Installation.  
Diese stehen somit für die zeitliche Veränderung oder für den Stillstand.  
Um so länger sich der Besucher bewegt, wird ihm der eigentliche Zweck nicht klar.  
Erst nachdem der Besucher still steht, wird langsam die eigentliche Bedeutung des Konzeptes deutlich.

Die Soundinstallation soll genau diese Geräusche beinhalten, als überlagerte konzentrierte unkenntliche Form ihrer selbst (Noise/Drone).  
Es wird von Anfang an nicht klar dass der Roboter auf menschlichen Gegenständen basiert, deswegen soll dieses Drone-Bett solange unkenntlichen bleiben, bis der Betrachter komplett still steht. Das Drone-Bett löst sich somit langsam in die Bestandteile auf und nimmt die ursprüngliche Form an. Dies entsteht außerdem durch die räumliche Verteilung der Foleys.  
  
Die Bewegung des Betrachters steht somit für die zeitliche Veränderung der Roboter und der Stillstand für die ursprüngliche Form der Gegenstände die von den Robotern zur Reparatur benutzt wurden.  
Wir planen außerdem eine Veränderung des Drone-Bettes je nach Positionierung des Betrachters im Raum, somit wird der eigentliche Zweck und das Ziel der Installation nicht sofort klar.  
  
Zur Realisierung möchten wir die räumliche Positionierung des Betrachters tracken und mithilfe eines Arduino in einen Vektor in Unity geben. Die Bewegungsgeschwindigkeit und Positionierungen triggern, und steuern damit in Unity Events, die an die Audioengine Wwise übergeben werden. In Wwise werden so durch die RTPCs die Veränderung der Foleys gesteuert oder durch die räumliche Positionierung Events zur Veränderung des Drones getriggert.  
Wwise verarbeitet dieses mit dem eigenen Plug-In zur Ambisonics Decodierung auf die Lautsprecher des 3D-Audiosystems.

Simon Haase - Programmierer / Vision Keeper  
Manuel Jelen - Programmierer / Sound Design