JONATHAN SITTHIPHONH

PORTFOLIO 2023

Jonathan Sitthiphonh est née en 1983 à Reims, après un parcours scientifique et un passage à l'Université des Sciences Exactes et Naturelles, il étudie le Design à l'ESAD de Reims, les Arts à l'ENSA de Bourges et l'Architecture à la CAFA de Pékin. Depuis 2010 il travaille dans son atelier à Bourges et vie principalement en France.

http://www.jonathansitthiphonh.com

Utopie Mécanique:

Mes recherches portent 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, tel une prothèse qui viendrait prolonger un membre. Suivant mes mouvements, la machine s'anime donnant naissance à un être hybride.

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. Je les améliore sans cesse grâce à de nouvelles expériences.

C'est une réflexion sur le corps humain et comment l'augmenter soi même. Une obsession de devenir plus qu'un Homme, qui fini par échouer.

En effet, malgré la fonctionnalité et l'efficacité des mécanismes mis en place, mes pièces demeurent fragiles et contraignantes pour l'utilisateur. Au lieu d'améliorer ses capacités physiques, elles les restreignent. Cet échec est l'objet même de ma démarche artistique.

Mon travail témoigne des limites de l'humanité, tout en célébrant le désir de vouloir la transcender. J'aborde donc des notions de transhumanisme et le concept de Post humain à travers des représentations plastiques qui mettent en avant le corps et sa transformation via des améliorations physiques.

Le dépassement auquel je fais référence étant individuel, j'apporte beaucoup d'importance au fait de réaliser ces orthèses moi même : avec les compétences techniques que j'acquière et perfectionne au fur et à mesure. Le choix des matériaux utilisés - souvent en décalage avec le mécanisme développé - a pour but de renforcer le potentiel fantasmagorique de l'ensemble, mais aussi de le sublimer d'un point de vue sculptural. L'utilisation du bois par exemple force le rouage d'un système mécanique à changer de forme, de même que dépourvu de sa fonction une machine révèle toute l'esthétique de son design.

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

FÛTREAU

2023

Bois (douglas), vis, boulons

750 x 750 x 150 cm

Véhicule amphibie installé dans une prairie inondée en hiver, Fûtreau fait réfèrence aux bateaux à fond plat typiques de la Loire. Réalisé entièrement en bois local cette construction écologique et anachronique illustre le thême de la «résilience» : la capacité d'adaptation face à un changement d'environnement.

CERNUNNOS

2022

Bois (chêne), vis

425 x 350 x 200 cm

Fantasme de l'anthropomorphisme de la faune, Cernunnos a été concu en concertation avec les habitants comme une Idole contemporaine.

GOLEM

2020

Bois (sapin), vis

300 x 400 x 500 cm

Ce géant anthropomorphique revisite le mythe du Golem (rapports Homme-création-machine-Dieu) à l'époque où les avancées technologiques défient les croyances d'autrefois.

SCAPHANDRE

2020

Contreplaqué peuplier et cintrable, vis , boulons, clous

70 x 70 x 50 cm

Projet de résidence à l'Usine Utopik (Tessy-sur-vire, Normandie)

En pleine crise sanitaire, j'ai dévéloppé plusieurs prototypes de protections individuelles.

CHRYSALIDE

2020

Contreplaqué oukoumé, vis, boulons, clous

185 x 185 x 50 cm

Projet de résidence à l'Usine Utopik (Tessy-sur-vire, Normandie)

En pleine crise sanitaire, j'ai dévéloppé plusieurs prototypes de protections individuelles.

COCON

2020

Bois brulé (Sapin), colle , clous, vis

170 x 170 x 90 cm

Projet de résidence à l'Usine Utopik (Tessy-sur-vire, Normandie)

En pleine crise sanitaire, j'ai dévéloppé plusieurs prototypes de protections individuelles.

NEZHA

2019

Bambou

110 x 190 x 200 cm

Projet de résidence au Pier-2 Art Centre (Kaohsiung, Taiwan)

«L'armure à six bras de Nezha»

Inspirée d'une divinité guerrière du folklore chinois.

vidéo : http://www.jonathansitthiphonh.com/nezha

BUDDHA'S PALM

2019

Bambou, corde

35 x 90 x 150 cm

Projet de résidence au Pier-2 Art Centre (Kaohsiung, Taiwan)

«Les gants de la paume de buddha»

Réfèrence à la capture de Son Wukong dans le conte « Voyage vers l'ouest».

vidéo : http://www.jonathansitthiphonh.com/buddhas-palm

ARACHNE 2.0

2018

Contreplaqué, vis, clous, boulons

100 x 100 x 170 cm

Prototype de machine octopode (version n°3):

Orthèse réalisé pour une performance avec la conteuse Sandrine Gniady. Au fur et à mesure qu'on nous conte l'histoire d'Arachné, j'interviens plastiquement sur la narratrice, la transformant petit à petit en l'une de mes sculptures.

MAIN D'OEUVRE

2017

Bois (pin), vis, boulons, câbles acier, poulies

400 x 500 x 600 cm

Projet réalisé pour la Biennale «La Science de l'Art: La Culture du Risque»

À l'image des bras robotisés industriels, j'ai conçu mon propre système mécanique, contrôlable à l'aide de leviers et autres systèmes manuels. C'est une mise en abîme de l'utilisation de la main en tant qu'outil par la décomposition mécanique de ses mouvements dans un système de contrôle utilisant tout le corps.

Video: http://www.jonathansitthiphonh.com/main-doeuvre

À QUATTRE PATTES 2/2

2017

Contreplaqué de merisier, vis, boulons

75 x 140 x 170 cm

Projet de résidence à Axeneo7 (Gatineau, Canada):

Prototype de machine humaine quadripode (version n°4).

Mise en place d'un système permettant à l'Homme de marcher «à quatre pattes».

Vidéo: http://www.jonathansitthiphonh.com/a-quatre-pattes-22

À QUATTRE PATTES 1/2

2017

Contreplaqué de merisier, vis, boulons

75 x 140 x 170 cm

Projet de résidence à Axeneo7 (Gatineau, Canada):

Prototype de machine humaine quadripode (version n°3).

Mise en place d'un système permettant à l'Homme de marcher «à quatre pattes».

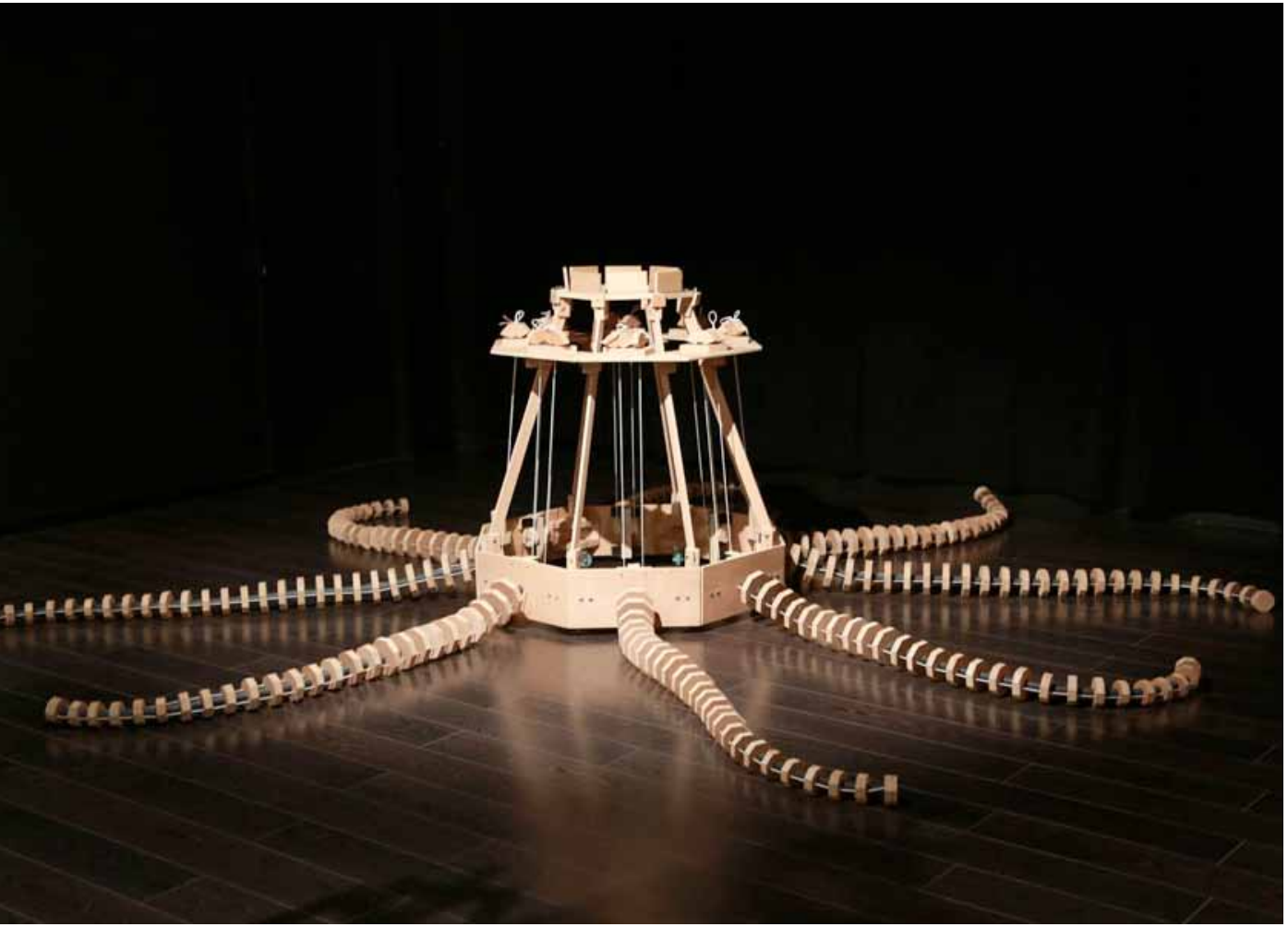
Vidéo: http://www.jonathansitthiphonh.com/a-quatre-pattes-12

OKTO

2017

Contreplaqué d'oukoumé, gaines PVC, fils, vis, boulons

140 x 400 x 400 cm



Projet de résidence à La Belle Etoile (Auvergne): Prototype de machine humaine octopode (version n°2). Recherches plastiques et mécaniques sur les tentacules.

Vidéos: http://www.jonathansitthiphonh.com/okto

COCOON#2: DANGO MUSHI

2016

Bois (cèdre japonais), vis, clous, boulons

140 x 160 x 160 c

Projet de résidence à l'ACAC (Aomori, Japon):

Recherches autour du concept de «Cocon».

Une micro architecture aux dimensions du corps humain // Un espace de transition et de transformation // Isolé du monde extérieur, (re-) centré sur l'individu // Un espace introspectif de réflexion en vue d'un changement d'état futur.

Cocoon#2: Dango mushi est une carapace que l'on peut porter, ouvrir ou fermer à notre convenance. Pour être complétement isolé de l'extérieur, le corps de l'Homme doit se replier en position foetale.

Vidéo: https://vimeo.com/193017596

COCOON#1: DODECAHEDRON

2016

Bois (cèdre japonais, contreplaqué), vis, clous, boulons

140 x 160 x 160 cm

Projet de résidence à l'ACAC (Aomori, Japon):

Recherches autour du concept de «Cocon».

Une micro architecture aux dimensions du corps humain // Un espace de transition et de transformation // Isolé du monde extérieur, (re-)centré sur l'individu // Un espace introspectif de réflexion en vue d'un changement d'état futur.

Cocoon#1: Dodecahedron est une Micro architecture. Un espace juste assez grand pour qu'une personne puisse s'y réfugier et méditer. Isolé de l'extérieur, c'est une zone petite, intime, privée, calme.

MUE

2016

Contreplaqué d'oukoumé, vis, boulons

40 x 40 x 12000 cm

Prototype de queue (Version n°2):

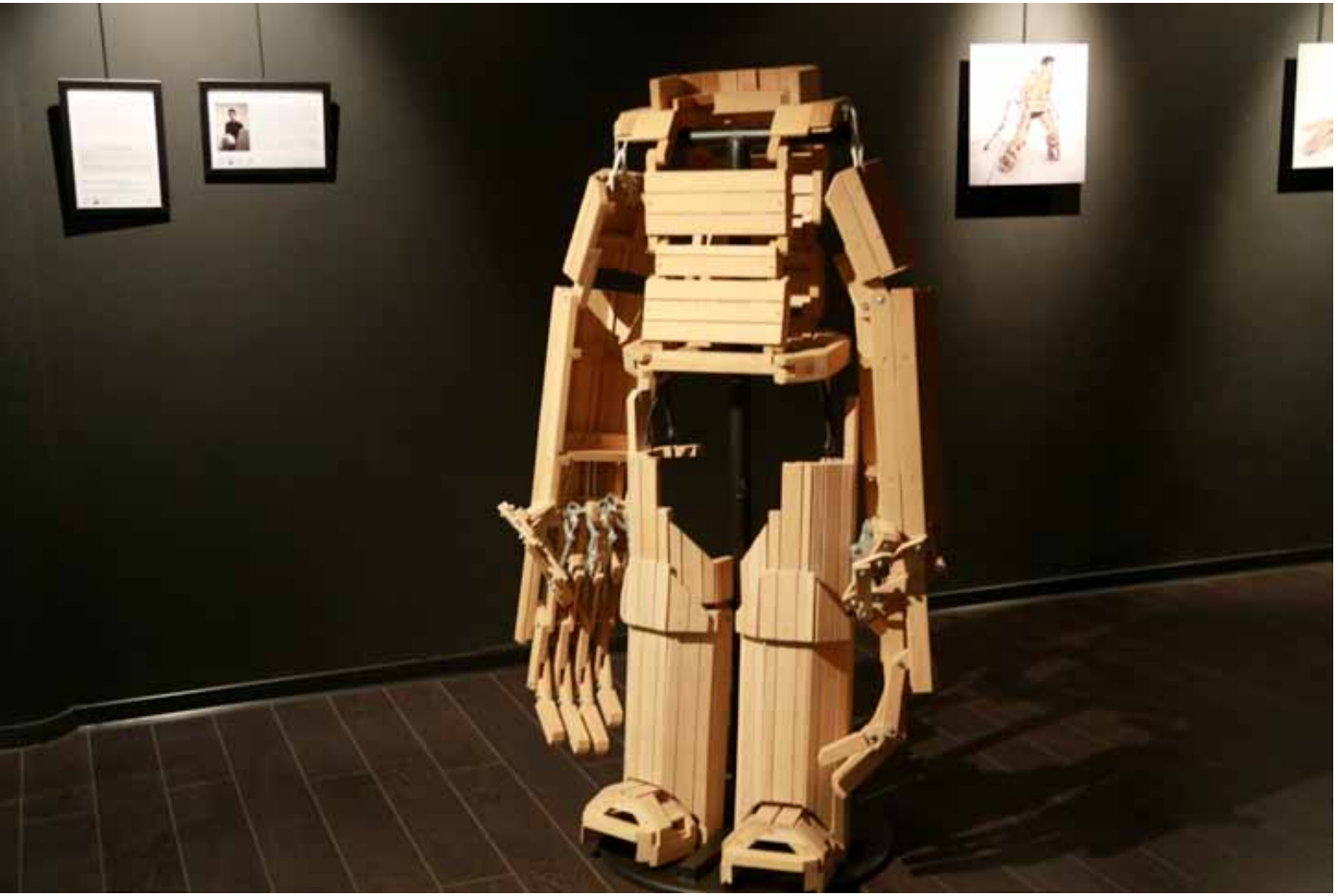
Système de queue articulée reliée à un harnais pouvant englober un corps humain.

COQUILLE

2015

Bois (chêne), aluminium, vis, boulons

50 x 70 x 180 cm



Prototype d'armure robotique (Version n°2):

Projet réalisé grace à une Aide Individuelle à la Création de la DRAC Centre-Val de Loire.

ICARE 2.2

2015

Bois (chène, contreplaqué de hêtre), vis, boulons

50 x 90 x 200 cm

Prototype de machine humaine volante (version n°3).

Hommage au mythe d'Icare et à son père Dédale.

Vidéo : https://vimeo.com/133233290

SARU NO O

2014

Bois (cèdre japonais), vis, boulons, sandows

50 x 90 x 150 cm

Projet de résidence à AiA (Aso, Japon):

«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.

Video : http://www.jonathansitthiphonh.com/saru-no-o

ARACHNE

2014

Bois (chêne, contreplaqué), vis, boulons, sangles

150 x 150 x 175 cm

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

Mise en place d'un système permettant l'ajout de 8 membres au corps humain.

VPOM

2014

Bicyclettes, fauteuil roulant, bois divers, métal

120 x 300 x 400 cm

Projet de résidence à «Lizières» (Picardie) :

«O.V.N.I (Objet Vélo Nouvellement Interprété)»

Laboratoire de recherche en mécano-fiction, une collaboration avec Romain Weintzem.

V.P.O.M le Véhicule à Propulsion Ondulatoire Musculotracté est un prototype de machine volante à base de bicyclettes et autres objets roulants.

Vidéos : https://vimeo.com/90579333
https://vimeo.com/98949539

VPGM

2014

Bicyclettes, poussette, bois divers, métal

120 x 200 x 300 cm

Projet de résidence à «Lizières» (Picardie) :

«O.V.N.I (Objet Vélo Nouvellement Interprété)»

Laboratoire de recherche en mécano-fiction, une collaboration avec Romain Weintzem.

V.P.G.M le Véhicule à Propulsion Giratoire Musculotracté est un prototype de machine volante à base de bicyclettes et autres objets roulants.

Vidéos : https://vimeo.com/90271550
https://vimeo.com/98949539

SANS TITRE

2014

Tube carré d'acier et d'acier galvanisé, boulons

50 x 200 x 200 cm

Prototype de bras mécaniques (version N°2).

Recherches sur un système permettant de décupler la portée et la force du bras humain. L'utilisation d'acier restreint évidement les membres de l'utilisateur et le rends beaucoup moins mobile.

FLYING DEVICE

2013

Bois divers, vis

75 x 100 x 200 cm

Projet de résidence à la Fondation Josef & Anni Albers (Bethany, USA):

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.

Vidéo : https://vimeo.com/154830479

WOODEN RAFT

2013

Bois divers, vis

75 x 100 x 150 cm

Projet de résidence à la Fondation Josef & Anni Albers (Bethany, USA):

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.

Vidéo : https://vimeo.com/154830477

SOBEK

2013

Bois (contreplaqué d'oukoumé), vis, boulons

50 x 40 x 200 cm

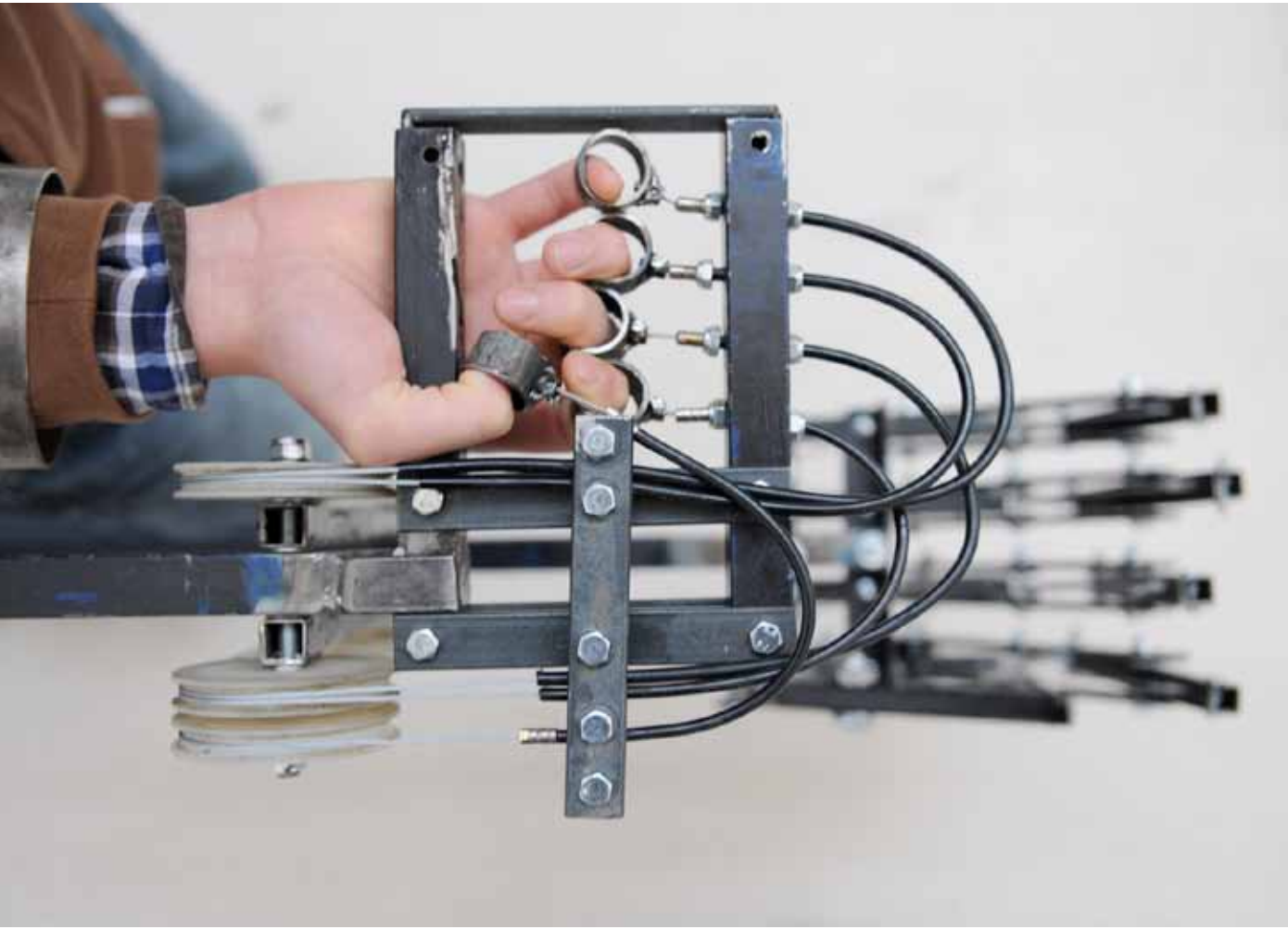
Prototype de machoire de crocodile (version n°2).

BRAS DE FER

2012

Métal divers, ressorts, câbles, poulies, boulons

30 x 50 x 150 cm



Prototype de bras mécanique (version N°1).

Élaboration d'un système permettant de décupler la portée et la force du bras humain. Bien que les controles soient assez sensibles et précis le poids de la structure rends le mécanisme peu maniable.

CHIRON

2012

Bois (chêne, contreplaqué), vis, boulons

75 x 120 x 170 cm

Prototype de machine humaine quadripode (version n°2).

À l'image d'un centaure, j'ai voulu concevoir un système permettant de décupler le mouvement de la marche de l'Homme.

ICARE

2010

Bois (chêne, contreplaqué), vis, boulons

30 x 75 x 400 cm

Prototype de machine humaine volante (version n°1).

Hommage au mythe d'Icare et à son père Dédale.