

Kentauri kuilussa

Ruumiin ja teknologian muodostama hybridi
suhteessa omaan koreografiseen ajatteluun

IINA TAIJONLAHTI



TIIVISTELMÄ**PÄIVÄYS:**

TEKIJÄ Iina Tajonlahti		KOULUTUS- TAI MAISTERIOHJELMA Koreografian maisteriohjelma	
KIRJALLISEN OSION / TUTKIELMAN NIMI Kentaurei kuilussa. Ruumiin ja teknologian muodostama hybridi suhteessa omaan koreografiseen ajatteluun		KIRJALLISEN TYÖN SIVUMÄÄRÄ (SIS. LIITTEET) 70	
TAITEELLISEN / TAITEELLIS-PEDAGOGISEN TYÖN NIMI Taiteellisen työn nimi tähän mahd. teostietoineen (tekijät, ensi-ilta, paikka). <i>Terrain of Spills</i> . Ensi-ilta 24.3.2021 Teatterikorkeakoulu. Työryhmä Iina Tajonlahti, Malla Aaltonen, Suvi Kelloniemi, Ilmari Pesonen, Jenni Räsänen ja Johanna Sulalampi. Täytä myös erillinen kuvailutietolomake (dvd-kansi). Taiteellinen osio on Teatterikorkeakoulun tuotantoa <input checked="" type="checkbox"/> Taiteellinen osio ei ole Teatterikorkeakoulun tuotantoa (tekijänoikeuksista on sovittu) <input type="checkbox"/> Taiteellisesta osiosta ei ole tallennetta <input type="checkbox"/>			
Kirjallisen osion/tutkielman saa julkaista avoimessa tietoverkossa. Lupa on ajallisesti rajoittamaton.	Kyllä <input checked="" type="checkbox"/> Ei <input type="checkbox"/>	Opinnäytteen tiivistelmän saa julkaista avoimessa tietoverkossa. Lupa on ajallisesti rajoittamaton.	Kyllä <input checked="" type="checkbox"/> Ei <input type="checkbox"/>
<p>Kolmen viimeisen vuoden aikana olen tehnyt teoksia, joissa esiintyjinä tai muina taiteellisina toimijoina on ihmisten lisäksi ollut erilaisia robotteja, algoritmeja ja sensoreita. Aloin tehdä teoksia teknologian kanssa, koska halusin lisätä teknologian saavutettavuutta ja vaikuttaa siihen millaisia mielikuvia teknologiaan liitetään. Teknologiaan kytkeytyykin paljon yhteiskunnallisia, sosiaalisia ja poliittisia kysymyksiä, joihin pyrin olemaan alati tiedostavassa suhteessa teknologian kanssa operoivana taiteilijana. Kerron tässä työssä, miten olen ratkonut näitä kysymyksiä taiteellisessa työssäni.</p> <p>Ruumiillisen taiteen tekijänä en pidä ruumiillisuutta ja teknologiaa kategorisesti erillisinä. Niiden rajat muuttuvat huokoisiksi ja ne sulautuvat toisiinsa, ne siis muodostavat hybridejä. Silti en väitä, että nämä kaksi entiteettiä olisivat täysin samaa. Puran tätä hybridiä muun muassa siihen vaikuttavien erilaisten toimijuuksien kautta. Pyrin jäsentämään erilaisia toimijuuksia suhteessa toisiinsa ja löytämään keinoja, miten ilmentää niitä taiteellisessa työssäni. Tarkastelen teknologian omaa toimijuutta sekä inhimilliseltä että ei-inhimilliseltä kantilta.</p> <p>Minulle toimijuus linkittyy valintoihin, valtaan ja kontrolliin. Kategorisoiminen, organisoiminen ja sitä myötä jonkinasteinen kontrollointi nähdään perinteisesti liittyvän koreografian ammatinkuvaan. Olen pyrkinyt tietoisesti tästä kontrolloinnista eroon omaksumalla ja kehittämällä praktikoita, joissa jaan valtaa niin ei-inhimillisille toimijoille kuin muille työryhmän jäsenille. Kerron toisessa osassa näistä taiteellisista konsepteista ja praktikoista, joita ovat muun muassa havainnosta liikkeelle lähteminen, rinnakkaisasettelun praktiikka, mimesis, unisono ja erilaiset scorerakenteet.</p> <p>Näen ihmisen ja teknologian suhteen verkostomaisena, ne limittyvät kiinteästi toisiinsa. Näin olen tarkastelen tässä työssä elävän ja elottoman, orgaanisen ja mekaanisen suhdetta rinnakkain, ei toisistaan vastakkaisina elementteinä. Teknologian olemus kytkeytyy pitkälti ihmisen perustavanlaatuisen tarpeeseen kehittää alati itseään ruumiillisen taidon kautta. Paneudun teknologian, ihmisen ja ruumiillisuuden väliseen vastavuoroisuuteen osassa kolme.</p> <p>Lähestyn ihmisen ja ei-inhimillisen välistä suhdetta myös ihmistoimijuuden heikentämisen kautta. Käyn dialogia posthumanististen ja uusmaterialististen teorioiden kanssa. Pyrin löytämään olioiden oman voiman (Bennett) ja siten näkemään ei-inhimillisen arvokkaana itsenäisenä oliona. Lisäksi olen pyrkinyt huomioimaan omassa ruumiillisuudessani ei-inhimillisyyttä.</p> <p>Käsitteelen ihmisen ja ei-inhimillisen keskinäistä suhdetta myös korostamalla ihmistoimijuutta. Katson transhumanistisen suuntauksen edustavan ihmisen ylivaltaisuutta suhteessa muihin lajeihin. Transhumanismi tähtää ihmiskehon parantamiseen esimerkiksi teknologian avulla. Näen transhumanismin kiinnostavana ilmiönä, koska sen myötä on mahdollisuus venyttää ruumiin rajoja ja ruumiillisen kokemisen tapoja. Puran teknologian ja ruumiillisuuden integroitunutta suhdetta konseptien proteesi ja kyborgi kautta, jotka voidaan nähdä osaksi transhumanistista suuntausta.</p> <p>Osassa neljä kerron miten nämä edellä mainitut praktiikat ja teorit toteutuivat opinnäytteeni taiteellisessa osuudessa <i>Terrain of Spills</i>.</p>			
ASIASANAT ei-inhimillinen, hybridi, koreografia, ruumiillisuus, teknologia, toimijuus, transhumanismi			

SISÄLLYSLUETTELO

KIITOKSET	7
1. JOHDANTO	4
1.1. <i>Vastakkainasetteluista</i>	5
1.2. <i>Toimijuuksista</i>	7
1.3. <i>Ajatuksia etiikasta ja tulevaisuudesta</i>	9
1.4. <i>Työn kirjoittamisesta ja termistöstä</i>	11
<hr/>	
2. TAITEELLISET KONSEPTIT, PRAKTIIKAT	14
2.1. <i>Rinnakkaisasettelu</i>	14
2.2. <i>Havainnosta 360° skannaukseen</i>	16
2.3. <i>Mimesis</i>	20
2.4. <i>Unisono</i>	22
2.5. <i>Läikkyvät järjestelmät</i>	27
2.5.1. <i>Biomekaniikka</i>	27
2.5.2. <i>Topografia</i>	28
2.6. <i>Systeemiscore, web of scores</i>	30
2.7. <i>Päätelmät</i>	33
<hr/>	
3. IHMINEN, EI-IHMINEN?	35
3.1. <i>Teknologia, ihmisyyys ja ruumiillisuus</i>	35
3.1.1. <i>Teknologian inhimillisyyys</i>	35
3.1.2. <i>Ei-inhimillinen teknologia</i>	36
3.2. <i>Kohti ihmiskeskeisyyden reunamia</i>	37
3.3. <i>Ihmiskeskeisyyden ytimessä</i>	39
3.3.1. <i>Proteesi</i>	39
3.3.2. <i>Kyborgi, kentauri, hybridikeho, koneihminen, ihmiskone</i>	40
3.3.3. <i>Transhumanismi</i>	41
3.4. <i>Yhteistoimijuus</i>	44
<hr/>	
4. TERRAIN OF SPILLS – VUOTOJA JA LIUKUMIA	47
4.1. <i>Teoksen rakenne</i>	47
4.2. <i>Tanssija ja painovoima</i>	48
4.3. <i>Ei-inhimillinen audioelin</i>	50
4.4. <i>Orgaanisen ja mekaanisen rinnakkaisasettelu</i>	54
4.5. <i>Skannauksen praktiikka</i>	55
4.6. <i>Kontrolloitu unisono</i>	56
4.7. <i>Toimijuuksista ja kontrollista</i>	57
4.7.1. <i>Teknologian toimijuus</i>	57
4.7.2. <i>Sattuman toimijuus</i>	58
4.7.3. <i>Oma toimijuuteni koreografina</i>	60
4.8. <i>Teknologian läpinäkyvyydestä</i>	62

Lähteet

KIITOKSET

Kiitos yhteisestä kuvittelusta ja periksiantamattomuudesta taistelutovereilleni Malla Aaltoselle, Anna-Kaarina Jokiselle, Suvi Kelloniemelle, Ilmari Pesoselle, Jenni Räsäselle ja Johanna Sulalammelle.

Thank you Sara, Maya and Eeva for being the best classmates and sharing the days and and your knowledge.

Kiitos Kirsi Monni viisaudestasi ja sen anteliaasta jakamisesta.

Kiitos Outi Condit ohjauksesta ja tuesta.

Kiitos Vesku kaikesta sparrauksesta, ymmärryksestä ja tietoteknisestä avusta.

1. JOHDANTO

Kiinnostuin teknologian olemuksesta kolmisen vuotta sitten nimenomaan ruumiillisen taiteen näkökulmasta. Teknologian ja ruumiin suhteeseen tuntui nivoutuvan monta dilemmaa, joita olin pyöritellyt jo pidemmän aikaa, kuten miten ei-inhimilliseen luontoon tulisi ihmisenä suhtautua, miten tehdä taidetta luonnosta tai luonnossa, miten hahmotan tulevaisuutta ja sen erilaisia kuvia, pitääkö taiteilijan olla aktivisti ja mikäli pitää, millainen voisi olla taiteilijan aktiivinen rooli yhteiskunnassa. Teknologian eettisten ja yhteiskunnallisten kysymysten pohtiminen ja jonkinlainen purkaminen linkittyi myös aikaisempiin teemoihin, joiden parissa olin tanssitaiteilijana pyörinyt. Sovelsin tanssitaidetta hoivakodeissa muistisairaille ikäihmisille ja heidän hoitajilleen, jonka myötä aloin miettiä, mitä tanssi ylipäätään on, kuinka liike voi operoida mikrotasolla, liikuttaa liikkumattomia, mikä on taidetta ja mikä ei, onko taiteen perimmäinen tarkoitus olla taidetta itsensä vuoksi, kuka minä olen taiteilijana ja pitääkö taiteilijan integroitua yhteiskuntaan ja sen eri sektoreille. Ajattelin silloin näin jälkikäteen ajateltuna melko kapeasti, että taiteilijan tehtävä on soveltaa omaa asiantuntijuuttaan sekä luovaa ajatteluaan ja integroitua yhteiskunnan eri organisaatioihin ihan toimeentulonkin takia. Nyt tuntuu, että nämä aikaisemmat ajatukseni ovat näiden koreografian opintojen myötä, jos ei nyt kääntyneet pääläelleen, niin ainakin saaneet uusia sävyjä.

Näen itseni edelleen jonkinlaisena aktivistina, jonka tehtävänä on taiteellaan tuottaa muutosta yhteiskunnassa. Ajattelen että nimenomaan se, että teen taidetta, syvennyn siihen ja kehitän taiteen tekemisen parissa ajatteluani ja omia praktiikoitani, tekee minusta erityisen asiantuntijan tekemään yhteistyötä muiden organisaatioiden ja muista lähtökohdista tulevien asiantuntijoiden kanssa. Koen myös, että vuorovaikutus erilaisista taustoista tulevien ihmisten kanssa ruokkii ja inspiroi omaa taiteellista ajatteluani.

Asuin kolme vuotta Kiinassa, sen kautta kiinnostuin tehokkuudesta ja mekaanisuudesta sekä fyysisenä, että yhteiskunnallisina ilmiöinä. Pohdin myös kuka liikuttaa ja ketä, millä keinoin ja miten erilaiset koneistot operoivat ihmistä, myös minua, länsimaiseen vapauteen ja demokratiaan tottunutta etuoikeutettua naisoletettua.

Minulle teknologian oman, ei-inhimillisen toimijuuden ja materiaalisuuden havaitseminen on avautunut pitkälti posthumanistisen ajattelun ja uusmaterialististen teorioiden kautta. Ne ovat auttaneet minua tunnistamaan teknologian aineellisia, aistimellisiä ja eettisiä ulottuvuuksia, olleet käynnistäjä ja jonkinlainen sisäänkäynti omalle ajattelulleni ja praktiikoilleni. Nyt pyrin näistä teorioista tietoisesti myös hieman sivuun, pyrin löytämään oman ääneni, toimijuuteni, opintojen filosofisen kattauksen yltäkylläisyyden jälkeen.

1.1. Vastakkainasetteluista

Tässä kirjallisessa työssä pyrin sanoittamaan, miten olen työstänyt vastakkaisasetteluja kohti rinnakkaisasettelua omassa ajattelussani ja praktiikoissani. Vastakkainasettelu koostuu vastakohdista. Vastakohdilla tarkoitan kahta asiaa, joiden yleensä ajatellaan olevan toisistaan selkeästi erillisiä ja jotka samaan aikaan määrittyvät toistensa kautta, sen kautta mitä ne eivät ole: sielu-ruumis, elävä-elollinen, ihminen-kone, mies-nainen, ihminen-eläin, itä-länsi. Tässä kohtaan täytyy tunnustaa, että pidän vastakohtien selkeydestä ja järjestelmällisyydestä. Pidän ylipäättään selkeydestä ja järjestyksestä, taipumukseni on kontrolloida itseäni, asioita ja prosesseja, taiteellisia ja ei-taiteellisia. En usko koskaan täysin pääseväni tästä taipumuksesta.

Näen omassa taiteellisessa ajattelussani ja työskentelyssäni tapahtuneen selkeän muutoksen viimeisen kahden vuoden aikana suhteessa vastakohtien kanssa työskentelyyn. Pyrin pitkään suoraan vastakohtien väliin, vuotokohtaan, harmaalle alueelle. Se tuntui myös jotenkin sallitulta ja oikealta tässä ajassa sekä niiden posthumanististen ja uusmaterialististen viitekehyksien mukaiselta, missä olin rämpinyt opintojen aikana ja opintoja ennen. Myöhemmin ymmärsin, että minun ensin tutkittava näitä kahta entiteettiä toistaan erillisinä kappaleina, sen jälkeen voin alkaa tarkastella niitä rinnakkain, kartoittaa niiden väliin jäävää aluetta.

Kun olen alkanut ajatella vastakkaisia asioita rinnakkaisina, olen huomannut, että vastinparit ruokkivat toisiaan, aikaansaavat toisissaan uusia merkityksiä ja prosesseja. Olen kokenut tämän oivalluksen hyvin palkitsevana taiteen tekemisen kannalta, nämä vastakkaiset asiat generoivat, tuottavat taiteellista ajattelua ja materiaalia.

Asettuvatko asiat itsessään oikeastaan toisiaan vastaan, jos ihminen ei niitä niin asettele? Aloin pohtia tätä asuessani Kiinassa. Usein kuulen ihannointia, missä itä mielletään henkisyiden tyysijaksi ja länttä parjataan keho-mieli-yhteyden puuttumisesta ja suorituskeskeisestä elämäntavasta. Myös itse romantisoin ennen Kiinaan muutttoa, että nyt olisi hyvä hetki kehittää henkistä puoltani, aloittaa taijin tai qigongin harrastaminen ja meditoida temppeleissä. Nyttemmin ajattelen, että kaupallisuus, joka puolestaan liittyy suorituskykyyn ja tehokkuuteen tai puolestaan henkisyys eivät voi ilmetä ”puhtaina”, täysin vailla toistensa vaikutusta oikeastaan missään maailmankolkassa. Niiden erottelu toisistaan on lähes mahdotonta globaalistuneessa nykymaailmassa. Ei ole yhtä itää tai yhtä länttä, ne ovat vuotaneet toisiinsa ja ruokkineet toistensa ajattelua, diskursseja ja ideologioita ja näin ollen luoneet moninaisen kentän, jonka sisällä vaikuttaa erilaisia kulttuureja ja suuntauksia.

Taiji tai qigong-tuntien löytäminen miljoonakaupungista osoittautui haastavaksi. Kyllästytyäni etsintöihin löysin itseni rikkaille kotirouville suunnatulta joogatunnilta 50 euroa köyhempanä, henkisesti en rikastunut tästä kokemuksesta. Usein aamuisin matkalla metroon todistin tilanteita, joissa esimerkiksi supermarketin työntekijät osallistuivat osana aamusulkeisia taijiharjoitteiden tekoon. Nämä työntekijöille suunnatut sulkeiset ovat yleisiä Kiinassa, niiden tarkoitus on varmistaa työntekijöiden oikea asenne työntekoon. Sain siis huomata, että Kiina on hyvin kaupallinen ja suorituskeskeinen valtio. Siihen liitetty henkisyys on varmasti myös osa totuutta mutta usein pettymyksekseni ja järkytykseni havaitsin tilanteita, jossa henkisyys oli valjastettu suorituskyvyn parantamiseen ja tehokkuuden ylläpitämiseen. Toisaalta kaupallisuuden ja henkisyiden liittoa on myös havaittavissa täällä lännessä, esimerkiksi hyvinvointivalmennus on iso bisnes. Nämä valmennukset usein tähtäävät palauttamaan mielen ja ruumiin ennen seuraavaa suoritusta ja lisäämään keskittymiskykyä, joka puolestaan lisää tuottavuutta.

Itselleni avautui näiden molempien kokemieni kulttuurien myötä mahdollisuus nähdä vastakkaisasteltujen asioiden molemmat puolet ja niiden väliin jäävä alue, idän ja lännen yhdistelmä. En silti väitä, että itä ja länsi olisivat täysin samanlaisia.

Vastakkaisasettelu lähtökohtana luo itselleni selkeät kiintopisteet mistä lähdän liikkeelle, jonka jälkeen voin lähteä pohtimaan näitä asioita rinnakkain, kartoittaa mitä niiden väliin jäävästä tilasta voi nousta. Mikä tämä väliin jäävä tila voi olla taiteessa, koreografiassa? Miten on mahdollista säilyttää jatkuva tulemisen, potentiaalisuuden tila, jossa pyritään pysymään tässä välitilassa eikä kiinnittymään varmoille jo tiedetyille alueille? Näitä kysymyksiä olen pyöritellyt viime vuodet ja niiden pohtimista jatkan tässä työssä.

1.2. Toimijuuksista

Olen pyrkinyt näkemään ja tunnistamaan työssäni erilaisia toimijuuksia; erilaisia ihmistoimijuuksia, ei-inhimillistä toimijuutta ja myös sattuman luomaa toimijuutta. Ei-inhimilliset toimijat ovat muita kuin ihmistoimijoita, tällaisiksi toimijoiksi käsitetään muun muassa luonto, teknologia, oliot, eliöt sekä muu vieras tai tuntematon.

Uusmaterialistista ajattelua edustavan Jane Bennettin mukaan ihmisen toimijuus on aina inhimillisten ja ei-inhimillisten voimien liitto, se ei kytkeydy pelkästään tahdonalaiseen tai tarkoitukselliseen toimintaan (Bennett 2020, 42–43).

Bennettin mukaan ajattelen, että ihmisen tai ei-inhimillisen toimijuuteen liittyy aina muita toimijuuksia. Vaikka toimijuudet esiintyvät liitoina, voi niitä silti pyrkiä erottelamaan toisistaan. Minulle toimijuuksien kanssa työskentelyyn liittyy olennaisesti valinnat ja valta, miten nämä jakautuvat suhteessa erilaisiin toimijoihin.

Erilaisten toimijuuksien tunnistamisen jälkeen olen voinut työn eri vaiheissa miettiä asemaani ihmisenä ja koreografina, miten paljon valtaa minulla on ja miten paljon tai vähän valtaa toivoisin minulla työprosessin kussakin vaiheessa tai koreografian eri osassa olevan.

Yksi pyrkimykseni on heikentää omaa ylivaltaisuuttani ihmisenä tai koreografina ja luovuttaa sitä muille toimijoille. Uusmaterialistinen ihmisen siirtäminen pois keskiöstä on ollut esittävän taiteen ja tanssitaiteen piirissä yleinen trendi jo pidemmän aikaa.

Ilmastonmuutos ja luonnonkatastrofit ovat laittaneet kyseenalaistamaan omaa

asemaamme ihmisenä, sen kestävämmyyttä, että ihminen valtaa ja valloittaa ja muilla entiteeteillä ei ole itseisarvoa, niillä on vain ihmiselle välineellistä arvoa.

Toinen strategiani on nimenomaan alleviivata omaa valtaani ihmisenä ja koreografina ja näin ollen tuoda huomio ei-inhimillisiin toimijoihin praktiikoideni kautta.

Tässä työssä tarkoitan ei-inhimillisellä toimijuudella lähinnä teknologian omaa toimijuutta. Työskennellessäni esimerkiksi erilaisten robottien kanssa, olen pyrkinyt tuomaan esille niiden oman erityisluonteen ja antanut teoksessa tilaa myös tuon erityisluonteen näkymiselle etenkin myöhemmissä töissäni. Tämä on vaatinut minulta erityistä herkkyyttä ja kuuntelua, minun on täytynyt opetella antamaan tilaa tälle toimijuudelle. On täytynyt oppia kuuntelemaan ja havainnoimaan, oppia olemaan läsnä, kun esimerkiksi robottipallo rullaa lattioita pitkin ja täten hillittävä kontrolliin pyrkiväistä mieltäni ja toimintaan pyrkiväistä kehoani (tai toimintaan pyrkiväistä mieltäni ja kontrolliin pyrkiväistä kehoani). Alkuvaiheessa en osannut antaa robotin omalle materiaalisuudelle tilaa, minulla ei ollut siihen tarvittavia työvälineitä. Niinpä kokonaisuus rakentui lähinnä valmiiksi rakennetusta koreografiasta, jonka yksi komponentti vain sattui olemaan robotti. Myös oma liikemateriaalini tanssijana ja koreografina oli hyvin perinteistä, kontrolloitua, esitystä ennen moneen kertaan harjoiteltua ja samana toistuvaa.

Ihminen operoi teknologiaa ja teknologia operoi ihmistä ja sitä kautta yhteiskunnallisia, sosiaalisia ja poliittisia järjestelmiä. Näin ollen teknologian voidaan katsoa olevan myös inhimillistä. Itselleni on ollut hedelmällistä tarkastella ihmisen ja teknologian välistä suhdetta vuorovaikutuksellisenä tapahtumana. Koreografina minua kiinnostaa teknologian ja ruumiin luoma yhteinen toimijuus, hybridi, risteytys, vastavuoroinen suhde. Minulle on ollut kiinnostavaa huomata, että teknologia ei rajoitu vain ruumiin ulkopuolelle vaan sen järjestelmät kytkeytyvät ja sulautuvat osaksi ruumiin toimintoja ja ne näin ollen ruumis ja ihminen muuttuvat. Myös teknologia muuttuu ruumiin ja ihmisen toimintojen kautta.

Silti ihmisyyys ei ole neutraalia, se on aina situationaalista, suhteessa vallitsevaan aikaan, paikkaan ja yhteiskuntaan. Ihmisyyys ei ole koskaan yksi, sama tai pysyvä, ihmisyyys on rajattu eri tavalla eri aikoina ja eri kulttuureissa. Ihmisyyys kuten myös ei-ihmisyyskin

on poliittista, ison siivun historiasta sen on määritellyt ja representoinut valkoinen cis-mies ja sen ulkopuolelle tai reunamille on aikojen saatossa jätetty esimerkiksi ei-valkoiset, ei-miehet, kouluttamattomat ja...

Myöskään teknologia ei ole neutraalia, siihen liittyy isoja yhteiskunnallisia, sosiaalisia ja poliittisia kysymyksiä. Kerron omasta suhtautumisestani teknologian eettiseen puoleen ja näin ollen omaan työskentelyyni seuraavassa luvussa.

Toimijuutta voi myös purkaa työprosessin kautta. Toimijoiksi voidaan nähdä itseni eli koreografian lisäksi myös muut työryhmän jäsenet. Jos työryhmän kanssa on sovittu, että minulla koreografina on päävastuu työstä ja täten myös viime kädessä päätösvalta, minulla on työprosessissa enemmän toimijuutta. Tarkennuksena sanottakoon, että en näe itseäni autoritäärisenä koreografina. Tarkoitukseni on nimenomaan jakaa valtaa ja toimijuutta työskentelyprosessin sisällä muille työryhmän jäsenille ja keskustella muiden jäsenten kanssa hyvin avoimesti erilaisista vaihtoehdoista ja niiden vaikutuksesta kokonaisuuteen. Haluan että päätökset syntyvät yhteisten keskustelujen ja kokeilujen pohjalta. Minulle tässäkin kyse selkeistä lähtökohdista: kun asiat on alussa eritelty toisistaan, purettu osiin ja puhuttu yhdessä auki, alun selkeät roolit ja raamit voivat sulaa ja työ muuttua yhteiseksi kuvittelun maastoksi.

Puran lisää näitä toimijuuksia lisää osissa kolme ja neljä, osassa kolme inhimillistä ja ei-inhimillistä toimijuutta ja osassa neljä omaa toimijuuttani koreografina ja työryhmän jäsenenä. Osassa kaksi ja neljä käyn läpi myös sattuman toimijuutta.

1.3. Ajatuksia etiikasta ja tulevaisuudesta

Teknologian kanssa operoivana taiteilijana minulle tärkeitä on ollut tasa-arvoisuuden ja eettisyyden periaatteet. *Ethokseni*, taiteellisen työni niin sanottu moraalinen luonne, on ollut, että kaikilla voisi olla uuteen teknologiaan jonkinlainen kosketuspinta, ymmärrys siitä miten se on rakennettu ja mitä teknologia tällä hetkellä mahdollistaa. Teknologia koskettaa meitä kaikkia monella tasolla, siksi sen suunnittelemisen prosesseissa olisi tärkeitä painottaa monimuotoisuutta ja saavutettavuutta. Olen omalta osaltani pyrkinyt toimimaan siten, että uuden teknologian kohtaamiseen ja ymmärtämiseen olisi pääsy

myös muilla kuin valkoisella cis-miehellä, jotka yleensä ohjelmoivat ja hallitsevat teknologisia aparaatteja.

Itse en osaa ohjelmointikieltä ja teknologiset laitteet eivät yleensä keskustele kanssani. Siispä minun on ollut opeteltava keskustelemaan heidän kanssaan, jotka keskustelevat laitteiden kanssa. Yhteistyö datatieteilijöiden kanssa on ollut molemmille osapuolille antoisaa; saman asian lähestyminen monesta näkökulmasta on ruokkinut molempien osapuolten ajattelua. Tämä on ilmennyt muun muassa kielellisyyden kautta, mitä merkityksiä käyttämäämme sanastoon kiinnittyy kummallakin osapuolilla.

Poikkitieteellinen yhteistyö on luonut erilaisia sävyjä molempien osapuolten ammatin kautta omaksumaan kieleen. Tämä on puolestaan laajentanut sanojen merkitysavaruuksia ja siten ruokkinut luovaa ajattelua. Lisäksi tämä poikkitieteellinen yhteistyö on auttanut minua ymmärtämään mitä teknologia oikeastaan on ja millaisia asioita sen avulla on mahdollista toteuttaa.

Teknologian saavutettavuus on tarkoittanut minulle sitä, että olen ensinnäkin pyrkinyt viemään teoksiani ympäristöihin missä teoksen pääsee kokemaan sellainen yleisösegmentti, joka ei yleensä ole tekemisissä uuden teknologian kanssa. Osa ethostani on myös tekstin saavutettavuus, toivon että tämä opinnäyte avautuu myös muusta kuin akateemisesta viitekehystä käsin.

Läpinäkyvyys on ollut minulle sekä eettinen, että taiteellinen lähtökohta ja työväline. Olen tietoisesti pyrkinyt läpivalaisemaan teoksen tekniset ratkaisut ja välttänyt speaktaakkeleiden rakentamista. Speaktaakkelin rakentaminen teknologian avulla luo helposti dystooppisen tai utooppisen tulevaisuudenkuvan, näytösluonteisuus saattaa tuottaa illuusiota teknologiasta, joka olisi jo jotain kehittyneempää kuin onkaan. Teknologia nähdään usein ihmisestä itsenäisenä entiteettinä, johon on helppo projisoida omia tulevaisuuteen liittyviä pelkoja tai toiveita. Jos käytän teoksissani speaktaakkelimaisia elementtejä, haluan lopuksi paljastaa yleisölle, miten kyseinen illuusio on toteutettu.

Yleisestikin olen huomannut, että esitysteni jälkeisissä keskustelutilaisuuksissa ihmiset kertovat enemmän itsestään ja suhteestaan teknologiaan, kuin näkemästään.

Teknologiaan liittyy paljon erilaisia ennakkoluuloja, ihmisten omia projisointeja yhteiskunnasta, sosiaalisista suhteista ja omasta arvomaailmasta. Nämä ennakkoluulot ovat yleisiä myös erilaisissa teknologisissa sovelluksissa, esimerkiksi kasvojentunnistusalgoritmeissa, joissa laitteen ohjelmoijien omat ennakkoluulot sotkevat varsinaisia tuloksia. Ongelma on myös kytköksissä itse järjestelmään; datamassojen käsittelyyn perustuvat laskentajärjestelmät toisintavat dataan liitoksissa olevia ennakkoluuloja. Tulokset ovat siten kytkeytyneitä järjestelmiin, eli itse teknologiaan sekä niitä käyttäviin ihmisiin. Koen tärkeänä purkaa ja keskustella eri lähtökohdista tulevien ihmisten kanssa, mitä me oikeastaan tiedämme teknologiasta ja sen eri järjestelmistä sekä miksi ajattelemme siitä, niin kuin ajattelemme.

Protopia on ajatussuunta, jossa ajatellaan, että tulevaisuus on parempi tänään kuin eilen. Protopiaa on käyttänyt muun muassa kirjailija ja tulevaisuusajattelija Kevin Kelly (2016). Protooppisessa tulevaisuudenkuvassa ajatellaan, että voin omilla teoillani vaikuttaa tulevaisuuden suuntaan ja siten huomina tulee olemaan parempi kuin tänään.

Itselleni protopia on ollut hyödyllinen termi, tulevaisuus ei näyttäydä minulle joko utooppisena tai dystooppisena. En usko teknologiahypeen mutta en myöskään kauhukuviin, robottien tai tekoälyn vallankaappaukseen. En ajattele tulevaisuutta loputtomana avaruudellisena ulottuvuutena, vaan pyrin keskittymään lähitulevaisuuteen. Ajattelen, että olen aktiivinen toimija tässä kyseisessä hetkessä ja voin sekä ihmisenä että taiteilijana tehdä tekoja paremman tulevaisuuden puolesta. Ihmisenä voin pyrkiä tekemään kestäviä valintoja, jotka hyödyttävät nykyisiä ja tulevia sukupolvia. Taiteilijana voin pyrkiä toimimaan samoin, kuten esimerkiksi läpivalaisemalla teknologisen aparatin toiminnan tai pyrkimällä dialogiin erilaisten ihmisten kanssa, jotka puolestaan kyseenalaistavat omia ennakkoluulojani taiteilijana ja ennen kaikkea ihmisenä.

1.4. Työn kirjoittamisesta ja termistöstä

Omassa taiteellisessa työssäni teoria ja käytäntö nivoutuvat vahvasti yhteen. Niin ajattelen myös tästä opinnäytteen kirjoitusprosessista. Prosessin takaisinkelaaminen on ollut hankalaa, eri vaiheet ovat sulautuneet tiivistä yhteen ja ajoittain on vaikea sanoa

mistä mikin asia on pohjimmiltaan saanut alkunsa. Teoria on auttanut minua löytämään selkeitä lähtökohtia ja rajauksia käytännön työlle, jonka kautta olen voinut alkaa kehittää omaa ajatteluani. Oman ajattelun kehittyminen puolestaan ei olisi voinut tapahtua ilman taiteellista työtä, omien praktiikoiden parissa tehty käytännön työ mahdollistaa myös ajattelun jatkuvan uudistumisen, tarkentumisen ja laajentumisen. Jos jossain vaiheessa on tullut tunne, että toistan itseäni, yhteistyö muiden ihmisten kanssa on vienyt taas ajatuksiani uusille urille. Näin ollen ajattelen, että teoria ja käytäntö muodostavat toisiaan ruokkivan syklin.

Käytän tekstissä sanoja ruumis ja keho rinnakkaisina ilmaisuina. Ruumis on vanha suomalainen sana, joka on alkuperäisesti viitannut sekä elävään että elottomaan ihmisen rakenteeseen. Ruumiilla viitataan myös elottomaan kuoreen. Koska elottoman ja elollisen välinen rajanveto ei ole etenäkään tässä kontekstissa selkeä, en näe tarpeellisena erotella myöskään ruumista ja kehoa toisistaan.

Teknologia on laaja termi ja rajaukseni tässä työssä sen käytöstä rajoittuu robotteihin, algoritmeihin ja sensoreihin. Teknologia on myös ruumiillista tietoa, tietoa, joka on syntynyt ihmisen vuorovaikutuksesta ympäristön kanssa. Avaan tätä lisää osassa kolme.

Minulle teknologia on myös ei-inhimillistä materiaalisuutta, materiaalisuutta mitä ilmenee myös inhimillisessä. Materiaalisuus yhdistää nämä kaksi erilaista entiteettiä mutta se ei tarkoita sitä, että olisimme täysin samaa. Kyse on pikemminkin katkoksesta, kuilusta tai juovasta. Näitä sanoja Derrida käyttää kirjoittaessaan ihmisen ja eläimen eroista. Kuilu tai juopa on olemassa mutta se ei ole niin syvä että sen kahdelle eri laidalle jäisi ihminen ja eläin. (2020, 50–52.) Eläin rinnastuu minulla teknologiaan: ihminen ja teknologia ovat kaksi eri entiteettiä, konseptia, komponenttia, voimaa, joiden välinen kuilu levenee, läikkyy, kasautuu, kerrostuu ja monistuu. Tämä levenevän kuilun ajatus on kantavana voimana sekä tässä kirjallisessa työssä, että taiteellisissa töissäni. Kerron kuilusta lisää osassa kolme.

Teknologia rajautuu tässä työssä myös omien taiteellisten töideni kautta, joita käytän tässä opinnäytteessä esimerkkeinä praktiikoiden synnystä ja taustoista. Olen ollut sekä onnekaassa että haastavassa asemassa ja saanut tehdä opintojen aikana suoritettujen

taiteellisten töiden lisäksi myös käytännön työtä kentällä. Kaikki käytännön työ on auttanut syventämään praktiikoitani ja viemään niitä eteenpäin. Kirjoitan tätä työtä myös itselleni, tämän kirjallisen työn tarkoitus on myös dokumentoida ja kontemploida, mitä viimeisten vuosien aikana taiteellisessa työssäni on tapahtunut.

Tämän kirjalliseen opinnäytteen voi nähdä myös jatkumona ensimmäiselle maisterintyölleni *Human Robot. Moving Robot – Sosiaalisen robotin ja tanssitaiteilijan interventio* Turun Taideakatemiaan, josta valmistuin samana syksynä 2019 kun aloitin opinnot Teatterikorkeakoulussa. Taideakatemian lopputyössä paino oli taiteilijan ja yrityksen yhteistyössä ja taiteen osallistavuudessa, nyt painotus on koreografiassa ja sen rakentamiseen vaadittavissa palikoissa.

Opinnäytteen toisessa osassa kerron omasta koreografisesta ajattelustani, paneudun siihen liittyviin konsepteihin ja praktiikkoihin. Kolmas osa rakentuu edellä mainittuihin teemoihin nivoutuvasta teoreettisesta maastosta. Käyn läpi mitä ihmiskeskeisyyden heikentäminen voi tarkoittaa, mihin ihmiskeskeisyys voi yltää ja mitä näiden sekoittuminen tarkoittaa. Neljännessä osassa kerron taiteellisesta työstäni Terrain of Spills ja miten aiemmissa luvuissani esittelemäni praktiikat ja teoria toteutuivat siinä. Lopuksi pohdin mitä ajattelen ihmisestä ja teknologiasta nyt opintojeni ollessa loppusuoralla.

2. TAITEELLISET KONSEPTIT, PRAKTIIKAT

Pohdin tässä osassa käytännön taiteellisesta työstä nousseita taiteellisia konsepteja ja praktiikoita, jotka ovat auttaneet minua hahmottamaan inhimillisen, ei-inhimillisen teknologian toimijuuksia sekä niiden muodostamaa yhteistoimijuutta koreografioita luodessani. Käyn keskustelua erilaisten teoreettisten konseptien kanssa näiden omien konseptieni ja praktiikoideni kanssa, mitä ne ovat omalle taiteelliselle ajattelulleni antaneet ja miten ne palvelevat omia taiteellisia tutkimuskysymyksiäni. Nämä praktiikat ovat minulle jatkuvassa muutoksen ja päivittymisen tilassa, niistä saapuu uusia oivalluksia ja taas osa niiden aineksesta karsiutuu pois.

2.1. Rinnakkaisasettelu

Kaikissa ohjelmistokoodissa on kantalukuna kaksi. Toisin sanoen koodissa on käytössä vain kaksi eri merkkiä. Tyypilliset symbolit ovat joko 0 tai 1, mutta muut symbolit, kuten tosi / väärä, kyllä / ei, +/- tai päällä / pois, ovat mahdollisia.

(Wikipedia 2021.)

Minulle tärkeäksi praktiikaksi on muodostunut rinnakkaisasettelu, jossa tarkastelen kahta toisistaan eroavaa elementtiä, asiaa tai laatua vierekkäin, en vastatusten. Nämä kaksi elementtiä, asiaa tai laatua ovat keskenään erilaisia, kuten orgaaninen ja mekaaninen. Pyrin törmäyttämään nämä erilliset entiteetit, luomaan niistä koosteen, jossa molemmat voivat olla tasavertaisesti läsnä.

Wikipedian esimerkissä on kuvattu ohjelmistokoodissa käytetty binaarinen järjestelmä, jossa vain toinen symboli on samanaikaisesti päällä. Vaihtoehtoja on tasan kaksi.

Rinnakkaisasettelussa lähdän liikkeelle näistä kahdesta toisistaan eroavasta elementistä, lähtökohtaa voi siis jollain tavalla kutsua binaariseksi. Tämän selkeän alkuasetelman kautta voin alkaa hahmottaa, mitä näiden vastinparien välissä voisi olla, mitä voisi olla se välitila, kuilu, jossa asiat voivat sekoittua ja sulautua toisiinsa.

Ajattelen että rinnakkaisasettelun liikepraktiikassa toisistaan eroavat elementit, asiat tai laadut ovat alati liikkeessä ja tulemisen tilassa, ne eivät asetu staattisiin asemiin.

Vaihtoehtoja on siis enemmän kuin kaksi. On selkeät lähtöpisteet kuten orgaaninen ja

mekaaninen ja sitten on niiden väliin jäävä tila, jossa nämä elementit voivat alkaa liukua päällekkäin ja sulautuvat toisiinsa.

Olen ollut kiinnostunut nimenomaan orgaanisen ja mekaanisen rinnakkaisasettelusta, koska orgaaninen ja mekaaninen ovat olleet kiinnostavia laadullisia ja konseptuaalisia lähtökohtia miettiä ihmisen ja teknologian samuutta ja eroavuuksia. Orgaanisuuteen liitetään konnotaatioita luonnonmukaisesta, elimellistä, elollisesta ja eloperäisestä. Mekaanisella tarkoitetaan yleisesti monotonista, automaattista, teknistä ja koneellistettua. Olenkin purkanut näitä isoilta tuntuvia kokonaisuuksia pienempiin osiin rinnakkaisasetellen liikepraktiikkojen kautta muun muassa artikuloitun ja artikuloimattoman. Koneen tai robotin liike mielletään yleensä mekaaniseksi ja artikuloituksi. Ihmisen liike on puolestaan kokonaisvaltaisempaa ja sitä kautta orgaanisempaa. Liikkeen tarkkuudessa, eli artikulaatiossa ihminen usein häviää koneelle tai robotille.

Aloin ymmärtää paremmin, miten rinnakkaisasetteluja voi työstää liikkeellisesti Jenni-Elina von Baghin kurssilla alkusyksystä 2019. Jenni Elina kirjoittaa lopputyössään rinnakkaisasettelujen luomasta koosteesta, jossa erilaiset kompositionaaliset elementit toimivat yhdessä. Von Baghin kehittämässä subjektin ja objektin harjoittamisen praktiikassa kuvitellaan kehon olevan joko subjekti tai objekti eli esine. Objekti on vastaanottava elementti, subjekti järjestää objektin. Keho on alati valppaana ”rinnakkain” näiden elementtien kanssa. (von Bagh 2018, 12, 54.)

Ennen Von Baghin kurssia pyrin suoraan elementtien väliin, jolloin minulla on hankaluuksia selkeyttää itselleni ja muille, mitä kyseissä tehtävässä tai kohtauksessa oikeastaan on kysymys. Tanssijan on vaikea ymmärtää tehtävää, jossa pyydetään ajattelemaan orgaanista ja mekaanista ja tuottamaan liikemateriaalia, jossa näistä kahdesta erilaisesta laadusta pitäisi muodostaa jonkinlainen yhdistelmä. Kyseinen tehtävä toimi vielä jollain tasolla silloin kun olin itse tanssijana omassa koreografiassani. Luulen että se johtui siitä, että minulle on kehkeytynyt ajan saatossa liikekieli, jossa liikun välillä ekonomisesti painovoimalle ja liikkeen virtaukselle antautuneena, ajoittain teen hyvinkin mekaanisia, suoraviivaisia liikkeitä lihaksien avulla. Ongelmana oli, etten osannut artikuloida verbaalisesti edes itselleni, mitä

liikkeessäni oikeastaan tapahtuu. Von Baghin kurssin jälkeen ymmärsin, että on tehtävä ensin mekaanista liikettä omana laatuina, tutkia mitä se oikeastaan on, jonka jälkeen voimme tutkia puolestaan orgaanista liikettä itsenäisenä elementtinä ja sen jälkeen alkaa miettiä mitä niiden yhdistelmä voisi olla.

Myös painovoiman kanssa työskentely on auttanut minua pilkkomaan orgaanista ja mekaanista pienempiin osiin ja harjoitteisiin. Painovoimalle antautuminen nähdään perinteisesti nykytanssin genressä orgaanisena tapana tuottaa liikettä, kannatettu, artikuloitu ja eritelty keho liitetään yleensä baletin tekniikkaan. Itselleni nämä jälkimmäiset laadut yhdistyvät myös koneen tai robotin tapaan tuottaa liikettä, eri komponenttien liikkuminen on artikuloitua ja komponentit ovat eriteltyjä toisistaan. Tämä vertaus on hyvin implisiittinen ja varmasti sekä fysiikan että robotiikan perspektiivistä epätarkka mutta taiteellisenä praktiikkana se on ollut itselleni toimiva. Painovoima tanssitaiteen kontekstissa miellettyinä laadullisena elementtinä puuttuu useimmilta koneilta. Koneen massa on joko staattinen tai kokonaan liikkeessä, kuten esimerkiksi lentokoneella. Painovoiman pudottaminen tai vapautunut swingi, heilautus on koneelle tai robotille useimmiten mahdoton.

Tämä praktiikkani selkeytyi minulle opintojeni myötä ja koen että etenkin lopputyössäni *Terrain of Spills* pystyin artikuloimaan tanssijoille selkeämmin, mitä tällä rinnakkaisasettelulla oikeastaan tarkoitan. Myös tanssijoiden aktiivinen panos koreografian luonnissa sekä lopputyössäni, että sitä valmistavassa ACO-yhteistyössä on auttanut minua ymmärtämään ja jäsentelemään ajatuksiani rinnakkaisasettelusta. Kerron lisää praktiikasta osassa neljä.

2.2. Havainnosta 360° skannaukseen

Koreografi Deborah Hayn havainnon harjoittamisen praktiikka on auttanut minua ajattelemaan vastakkaisasetteluita rinnakkaisasetteluina. Osallistuin Hayn pitämään työpajaan Helsingissä vuonna 2017, lisäksi olen osallistunut hänen luennoilleen Helsingissä ja Berliinissä. Olen myös osallistunut Vera Nevalinnan practice-tunneille, jotka pohjaavat Nevalinnan ja Hayn yhteiseen työskentelyyn.

Havainnoiva, inhimillinen lähtökohta esiintyjyyteen on ollut mukana useissa tanssijan ja koreografian töissäni, etenkin improvisaatioon perustuvissa esityksissä. Olen tietoisesti pyrkinyt kehittämään Hayn havainnoimisen praktiikkaa omaan suuntaani ja löytämään siitä itselleni toimivia asioita.

Hayn praktiikka korostaa tanssijan kokonaisvaltaista maailmassa olemisen tapaa: ”Entä jos kaikki 100 miljardia soluani voivat aistia tämän tilan ja tämän hetken? ” Itselleni Hayn praktiikassa on ollut avartavaa kokea ulkoisten aistimusten tai ärsykkeiden jatkuva havainnoiminen osana tanssiani, toisaalta samaan aikaan herkistyn myös sisäiseen havaintomaailmaani, sille miltä asiat tuntuvat. Sisäinen ja ulkoinen havainnointi eivät ole toisilleen vastakkaisia asioita vaan tuottavat yhdessä kokonaisvaltaisen läsnäolon kokemuksen: olen samaan aikaan sekä itseni että ympäristön kanssa jatkuvassa vuorovaikutuksessa. Tanssija on siis havainnon praktiikassa keskeinen toimija, hän on aktiivinen, ajatteleva ja älykäs, joka tekee jatkuvasti valintoja ympäristön ja sisäisen maailmansa havainnoinnista tulevan informaation kautta.

Havainnon harjoittamisen praktiikka on auttanut minua myös esiintymisessä. Itselleni keskeistä on ollut ymmärtää, että esiintyjäkin on ihminen, hän on niin kuin kuka tahansa meistä. Se on ollut esiintyessä hyvin vapauttava kokemus, voin olla lavalla yleisesti ”vain” ihminen, joka havainnoi niin kuin kaikki ihmiset tekevät.

Hayn praktiikka on siis ruokkinut ajatusta kahden asian esiintymisestä yhtä aikaa. Havainnon harjoituksen praktiikka on siten myötävaikuttanut ajatuksessa, että teknologia ja ruumiillisuus voivat esiintyä rinnakkain.

Jo opiskelujen ensimmäisen vuoden soolotyössäni *Valley1010*, jossa tanssin robottipallon ja robotti-imurin kanssa, tutkin miten havainnon harjoittamisen praktiikkaa voi soveltaa mekaanisen ja orgaanisen rinnakkaisasettelussa. Teoksessa minulla oli esiintyessäni katse, jota kuljetin läpi näyttämön seinäpintojen ja myös läpi yleisön, katse ei pysähtynyt kohtaamaan yleisön jäseniä mutta ei myöskään väistänyt heitä. Ajattelen että katseen kuljettamisessa oli samalla jotain inhimillistä, se pyrki

näkemään ja huomioimaan jokaisen ihmisen huoneessa ja toisaalta jotain hyvin vieraannuttavaa ja mekaanista, se ei pysähtynyt eikä kohdannut ketään kunnolla.

Syksyllä 2020 kehitimme skannaamisen praktiikan Artistic collaboration– yhteistyöprosessin (ACO) myötä yhdessä tanssijoiden Arttu Halmetojan ja Iris Blaubergin kanssa. Skannaamisen praktiikassa havainnointi tapahtuu mekaanisen tarkasti, kuin ennalta ohjelmoituna. Katse kulkee tasaisesti skannaten ympäristöä tekemättä eroa subjektin tai objektin havainnoimisen kohdalla, sekä katsottava yleisö että esiintyjää ympäröivä tila ovat tasavertaisia havainnoivalle esiintyjälle. Esiintyjä on samalla orgaaninen, inhimillinen ihminen ja subjekti, joka havainnoi ja kohtaa yleisön katseellaan sekä mekaaninen skanneri tai 360 astetta kattava valvontakamera, joka pyyhkii tasaisesti läpi ympäristön.

Hayn kurssilla tanssin lomassa esittämät kysymykset (käännökset ovat omiani) ”entä jos tanssini on se, miten käytän koko kehoani suhteessa tilaan, jossa tanssin”, ”entä jos havaintoni on tanssini” korostavat kokonaisvaltaista näkemystä kehon ja maailmassa olon välillä. Skannaamisen praktiikassa puolestaan maailmassa olo on irrallista ja ulkoistettua.

Havaintopsykologi James J. Gibsonin mukaan pitäisi puhua kokonaisvaltaisesta havaintojärjestelmästä, jossa katsominen on vain yksi osa-alue kuulemisen ja tuntemisen lisäksi. Tämä johtuu Gibsonin mukaan siitä, että järjestelmät sulautuvat sekä hermoratojen että kehon liikkeiden myötä toisiinsa. Pää kääntää silmiä ja korvia, jolloin näkemisestä ja kuulemisesta tulee osa kokonaisvaltaisempaa kehon toimintaa. (Gibson 1986, 53, 245.)

Tasaisesti kulkeva katse vaatii muun tanssijantyön ohella paljon keskittymistä ennen kuin siitä tulee osa kehon havaintojärjestelmää. Olemmekin työstäneet katsetta pienempien harjoitteiden kautta, jotka ovat tukeneet liikkeen ja katseen koordinoitua. Tällaisia aktiivista katsomista tukevia harjoitteita aikaisemmissa prosesseissa ovat olleet muun muassa liikettä ja katsetta erottelevat harjoitteet kehon kiertojen kautta, jolloin perspektiivi väijäämättä muuttuu koko ajan. Itselleni on ollut oivaltavaa tässäkin yhteydessä huomata, että jotta voi päästä tilaan, jossa erilaiset tehtävät liukenevat

toisiinsa, on pystyttävä ensin erottelemaan yksittäiset tehtävät toisistaan, työstettävä ja selkeytettävä niitä. Näin ollen katseen ja liikkuvan ruumiin artikulaatiota erottelevat selkeät ja yksinkertaiset harjoitteet ovat olleet hyödyllisiä sekä itselleni että tanssijoille, kenen kanssa olen työskennellyt.

Kehitimme ACO:n aikana mekanismin, jossa raaja voi toimia katseen siirron mahdollistajana läheltä kauas, jotta skannaaminen voi jatkua tasaisesti myös syvyyssuunnassa. Kun katseen siirtää ensin esimerkiksi käteen ennen kuin sen vie tilan kauimmaiseen pisteeseen, tulee kädestä katseen apuväline. Käsi paikkaa tässä yhteydessä jotain puutetta tai heikkoutta, katseen tasaista kuljettamista tilan poikki. Tämä katseen uusi käyttötapa muuttaa koko muun ruumiin toimintoja ja koska tämä käyttäjärjestelmä on käyttäjälle uusi, toiminta on mekaanista ja eriytynyttä. Näin ollen käden voidaan katsoa olevan kuin silmän proteesi, joka organisoii kehon havaintojärjestelmän uudelleen. Myöhemmin tämä uusi järjestelmä integroituu osaksi kehoa ja sen havaintojärjestelmää ja näin ollen proteesin voidaan katsoa muuttuvan osaksi alkuperäistä kehoa. Siitä tulee siten ”luonnollinen”, ”orgaanisempi”.



Arttu Halmetoja ja Iris Blauberg Artistic Collaborationin aikana tuotetussa *if sun then otherness*-esityksessä harjoittamassa skannausta käden toimiessa apuvälineenä. Jenni Räsäsen suunnittelema proteesi korostaa tätä suhdetta. Kuva Sanni Siira.

Skannaamisen praktiikkaa harjoittava esiintyjä tuottaa mielikuvan kyborgista, ihmisestä, johon on sulautettu teknologinen järjestelmä. Vaikka ruumiin liike pysähtyy, skannaus jatkuu edelleen silmien kautta. Tämä tuottaa vaikutelman sekä inhimillisestä, esiintyjä on ihminen siinä missä me muutkin, joka ei jähmety tuijottamaan etäisenä periferiaan, että ei-inhimillisestä, katse jatkaa skannaustaan konemaisen loputtomasti ja väsymättä.

2.3. Mimesis

Mimesiksen eli jäljittelyn tai imitoinnin praktiikka on auttanut minua ymmärtämään ei-inhimillistä toimijuutta. Mimesis kehittyi osaksi praktiikkaani soolotyöni *Valley1010* yhteydessä. Työskentelin soolossa robottipallon ja robotti-imurin kanssa ja opettajani Kirsi Monni kehotti minua lähestymään näiden ei-inhimillisten olioiden liikettä imitoinnin kautta. Tarkkailin esimerkiksi robottipallon liikettä ja aloin matkia pallon liikeratoja ja lainalaisuuksia kehollani. Olin kiinnostunut etenkin pallon tasaisesta vierimisliikkeestä sekä nopeasta edestakaisin poukkoilevasta liikkeessä, jota matkin kehollani eri tavoin, sekä lattiatasossa kierien, että pystytasossa kävellen ja juosten. Tämän tarkkailun ja imitoinnin kautta aloin ymmärtää kuka pallo oikeastaan on, millaista sen liike on ja miten pallo käyttäytyy eri tilanteissa. Mimesiksen praktiikka on auttanut minua myös myöhemmin rakentamaan koreografioita muiden teknologisten systeemien kanssa.

Ennen kun olin tutustunut mimesiksen praktiikkaan syvemmin, ajattelin että sen kanssa työskentely on jotenkin vanhanaikaista ja naiivia. Imitointi yhdistyi mielessäni epäilyttävästi lasten luovan tanssin harjoituksiin, jossa matkitaan eläimiä ja niiden ominaispiirteitä. Arkailin mimeettisen viittaussuhteen käyttöä myös siksi, että pelkäsin sen muuttavan ei-inhimillisen kohteen staattiseksi objektiksi ja siten toimii vastaan ajatusta, missä kohde on aktiivinen, tasavertainen toimija.¹

¹Susan Leigh Fosterin mukaan taidetanssissa on olemassa neljä aikakautta, joissa kaikissa on aikakaudelle ominainen liikkeen viittaussuhde. Näitä representaatioita ovat muistuttavuus, mimesis eli jäljittely tai imitointi, rakenteen toisto ja heijastussuhde. Mimesis tarkoittaa maailman imitointia, jolloin tilallisuus, ajallisuus, muodot, väri, tekstuurit, kaikki osat pyrkivät mahdollisimman yksityiskohtaiseen kopioon kohteestaan. Jäljittelyn aikakauden Foster sijoittaa 1650-luvulle neoklassisen baletin aikaan. (Foster 1986, 65–66, 126.)

Esitystaiteen kollektiivi Toisissa Tiloissa on tutkinut imitointia osana ei-inhimillisen ja toiseuden praktiikkaa. Sen perustajajäsen Esa Kirkkopelto kirjoittaa Ruukku-katalogin artikkelissa, että länsimaiseen estetiikkaan piirissä esiintyvä mimesiksen eli imitaation kritiikki pohjaa osaltaan siihen, jäljittely nähdään kaksiulotteisten hahmojen projektiona. Kirkkopelto jatkaa, että ilmiöitä tarkastellessamme kokemuksemme on olennaisesti ruumiillinen: havainnoimme ilmiöitä ruumiimme kautta ja jos olemme tietoisia tästä, imitointi ei alista havainnoitavaa pelkästään yksiulotteiseksi kohteeksi. (Kirkkopelto 2015.)

Kirkkopeltoa myötäillen ajattelen, että mimesiksen praktiikka ruumiillisen taiteen kontekstissa on siis muutakin kuin kaksiulotteista mallintamista, se on alkuperäisen kohteen lisäksi aina myös imitoijan kokemus mallintamisen prosessista ja hänen tulkintansa mallinnettavasta. Praktiikka voi säilyttää monimuotoisen suhteen kohteeseen, mikäli se huomio tämän prosessin ja kohteen jatkuvan muutoksen, ei ota kohdetta pysyvänä muotona vaan ikään kuin muuntuvana olosuhteena.

Esimerkkinä tästä käy työskentelyni robottipallon kanssa. Ensinnäkin robottipallon liike vastoin oletustani ei pysynyt koskaan täysin samanlaisena, vaikka sitä pyörittävän ohjelman asetukset pysyivät koko ajan samoina. Lattian pinta ja pallon latauksesta kulunut aika vaikuttivat liikkeeseen. Näin ollen ei ollut mitään yhtä ja pysyvää, jota olisin voinut staattisesti imitoida. Toiseksikin oma ruumiini tuntui joka päivä hieman erilaiselta jo itsenäisenä pallosta riippumattomana entiteettinä, joinain päivinä olin väsyneempi, toisina valppaampi ja niin edelleen. Lisäksi pallon kanssa vietetty aika muutti omaa ruumiillista kokemustani pallosta. Jos se ei pysy samana, ei imitointikaan voi olla pysyvää ja muuttumatonta.

Itselleni mimesiksen praktiikka liittyy nimenomaan ei-inhimillisen toimijuuden löytämiseen ja tunnustamiseen. Tarkkailemalla kohdetta ja matkimalla sen käytöstä voin alkaa ymmärtää sen lainalaisuuksia: matkimalla jotain tarpeeksi pitkään voi tulla siksi tai osaksi sitä. Ajattelen että praktiikan avulla voin kääntää perinteisen objekti–subjekti-asetelman toisin päin, maailma ei ole kohde, jota matkitaan, vaan matkija on ikään kuin objekti, joka ottaa vaikutteita subjektilta, maailmalta.

Mielestäni teknologialla on tämä oma olioisuutensa, materiaalisuutensa, se ei asetu pelkästään ihmisen mallinnuksen kohteeksi tai käyttövoimaksi. Toki osa teknologian mekanismeista perustuu ihmisen matkimiselle, sosiaalinen robotti matkii ihmisen käyttäytymistä ja neuroverkot ihmisen aivojen toimintaa. Tämä olioisuus on minulle sitä, että voin havainnoida ja tarkastella teknologiaa aistillisena ja tuntoisena tapahtumana, jossa annan kehoni vaikuttua kyseisen teknologian ominaispiirteistä, tilallisuudesta, ajallisuudesta, muodoista, väreistä ja tekstuureista.

Ajattelen skannauksen praktiikkaa myös mimeettisenä praktiikkana, se horjuttaa ulkoisen ja sisäisen välistä eroa. Lähtökohta on ulkoisessa samankaltaistumisessa ja tämä puolestaan tuottaa sisäisen, sisäistyneen kokemuksen. Skannauksessa esiintyjä voi alkaa mieltää havainnoimisen automaatioksi, koneen mekaniikan kaltaiseksi tapahtumaksi. Tämä automatisoituminen tapahtuu harjoittamisen myötä, siitä tulee ruumiillista, sisäistynyttä tietoa.

2.4. Unisono

Unisonon praktiikka on auttanut minua ymmärtämään *emergenssiyttä*, eli systeemin kykyä uudistaa ja muokata itse itseään. Kokonaisuus siis uudistaa itse itseään sen yksittäisten komponenttien käyttäytymisen kautta ja luovat siihen elävyyttä, orgaanisuutta.

Generatiivinen teknologia omaa mielestäni samoja piirteitä unisonon praktiikan monimutkaisempien varianttien kanssa. Generatiivisella teknologialla tarkoitetaan Jonathan Zittrainin mukaan teknologiaekosysteemin kykyyn tuottaa uutta ainesta, rakennetta tai käyttäytymistä ilman järjestelmän käyttäjän panosta. Generatiivisen teknologian vastakohta on steriili teknologia, joka ei kehity, se toimii joka kerta samalla tavalla. (Zittrain 2006.)

Unisonolla on pitkä perinne tanssitaiteessa komposition luomisen työkaluna. Unisonolla tarkoitetaan muodon tai laadun yhteneväisyyttä, liikkeen samanaikaisuutta tai harmonisuutta. Perinteisessä unisonossa tanssijat liikkuvat yhtenäisesti, samaan aikaan ja tehden täsmällisen tarkasti samanlaisia liikkeitä. Usein tähän päästään, kun tanssijat laskevat liikkeitä tehdessään kahdeksaan, näin saadaan liikkeiden ajoitukset

yhtenäisiksi. Prosessi on siis hyvin kontrolloitu ja lopputulosta voi jopa kutsua mekaaniseksi, tanssijoiden armeija toimii tarkasti ja tehokkaasti kuin kone.

Unisonon varioitu harjoite on parviharjoitus. Parviharjoitus on yleisesti nykytanssin piirissä tunnettu harjoite, enkä tiedä kuka sen alkuperäinen kehittäjä on. Harjoitus on melko yksinkertainen improvisaatioharjoitus, jos siihen osallistuu pieni määrä tanssijoita, puolestaan harjoitus monimutkaistuu ja vaikeutuu, mikäli sen kulkuun vaikuttaa isompi määrä tanssijoita. Perusidea on, että se tanssija johtaa koko parven liikettä, jonka rintamasuunta on eteenpäin. Muut tanssijat imitoivat tämän parven johtajan tuottamaa liikettä. Kun parven johtaja vaihtaa suuntaa tilassa, kääntyy esimerkiksi vasemmalle, johtajuus vaihtuu sille kenen rintamasuunta osoittaa parvessa eteenpäin. Näin ollen muut alkavat imitoida tämän uuden johtajan liikkeitä. Johtaja voi vaihtaa suuntaa tilassa milloin hän haluaa, jolloin siis johtajuus vaihtuu toiselle parven jäsenelle. Tästä parviharjoituksesta on olemassa useita variaatioita.

Tässä parviharjoituksessa unisonossa alkaa olla jo emergenttiä luonnetta, liike ei toistu niin täydellisen samana ja mekaanisena johtaja ja seuraajat–kuviossa. Tähän on syynä improvisoitu liikemateriaali, liikkeet eivät ole ennalta yhdessä harjoitettuja. Liikemateriaali muuttuu ja uudistuu harjoitteen tekemisen myötä. Myös pienet virheet tai erehdykset kertaantuvat ja kasautuvat ja näin ollen tuottavat kokonaisuuteen uutta ainesta. Esimerkiksi jos harjoitteeseen osallistuu sata tanssijaa, johtajaa ei enää välttämättä näe joukon takaa ja näin ollen taaimmainen tanssija kopioi edessään olevan tanssijan liikkeitä, joka saattaa kopioida liikkeen edessään olevalta hieman eri tavalla kuin johtaja liikkeen tekee. Näin ollen alkuperäinen liike muuttuu prosessissa.

Aloin miettiä enemmän unisonon orgaanista puolta, kun työskentelin koreografi Lisa Nelsonin projektissa *Observatories* Liisa Pentin kokoonkutsumana vuonna 2017. Nelsonin praktiikka *Tuning scores* keskittyy mielikuvituksen fyysiseen perustaan esiintymisen kontekstissa. Praktiikassa keskitytään muuttamaan totuttuja tapoja, miten aisteja käytetään liikkuesssa ja tarkkaillessa liikettä. Nelsonin scoretyöskentelyn tavoitteena on löytää uusia tapoja vuorovaikutukselliselle havainnoinnille sisäisten ja ulkoisten ympäristöjen välillä sekä tuottaa myös hankausta tai sekaannusta tälle aistimussuhteelle.

Scorella tarkoitetaan yleisesti ohjeistusta koskien ajattelua, liikettä, tilan ja äänen käyttöä. Scoret ovat usein mielikuvallisia tai laadullisia, joskus hyvinkin abstrakteja. Omissa prosesseissani olemme usein kehittäneet scoreja yhdessä työryhmän kanssa oman alustavan ideakehikon pohjalta.

Nelsonilla on useampia erilaisia scoreharjoitteita, jossa tutkitaan unisonon luonnetta silmät kiinni. Yhdessä harjoitteessa kaksi tanssijaa liikkuvat silmät kiinni kaksi minuuttia, tarkoituksenaan löytää unisono. Mahdolliset todistajat ja ajan kellottaja nostavat aina käden ylös, kun he havaitsevat unisonon. Harjoitus osoittaa, että unisonon käsite laajenee, liikkeen yhteneväisyyttä tuottavat edellä mainittujen lisäksi muun muassa yhteiset pysähdykset ja liikkeelle lähdöt, eri tasojen samanaikainen käyttö, tilan käytön yhteneväisyys. Jokainen pari tuottaa omanlaisensa ekosysteemin, jossa erilaiset strategiat vuorottelevat, muun muassa kuulon ja kosketuksen aistimellinen käyttö vuorovaikutuksen välineenä korostuvat.

Tutkin ja tarkkailin parven käyttäytymistä myös työstäessämme Ekho Collectiven kanssa interaktiivista installaatiota *Lailaa* Suomen Kansallisoopperalle 2019–2020.² Perekymme työskentelyprosessin aikana parviällyn toimintamekanismiin. Parviälyksi kutsutaan yksittäisten itseohjautuvien agenttien kollektiivista käyttäytymistä, älykkyyttä. Parviäly on tekoälytutkimuksen osa-alue. (Beni & Wang 1989.) Nämä tekoälyparvet olivat osa Lailan vuorovaikutuksellista luonnetta.

Vaikka Laila ei ollut tanssiteos, liike oli isossa roolissa teoksessa. Näiden parvien liike, jotka olivat osa seinille heijastettuja visuaalista materiaalia, muuttui teoksessa yleisön tilassa liikkumisen myötä. Tutkimme parven luonnetta ja käyttäytymistä tietokonemallinnusten lisäksi tekemällä myös fyysisiä harjoitteita, joiden ohjaamisesta olin vastuussa. Teimme edellä kuvattua parviharjoitusta ja tutkimme parven käyttäytymistä myös perunoiden avulla. Tehtävänä oli vierittää kilo perunoita tilan

²Olen yksi Ekho Collectiven perustajista, olemme joukko taiteilijoita, suunnittelijoita ja tekniikan ammattilaisia.

toiselta laidalta toiselle. Tarkkailimme mitä tapahtuu yksittäisen perunan ja perunaparven välillä ja miten perunoiden vierittäjä voi kontrolloida koko parven liikesuuntaa.

Ymmärryksen unisonosta ja parvien käyttäytymisestä lisääntyi myös yhteistyössä datatieteilijä Joonas Nissisen kanssa, joka erikoistunut tekoölyyn ja tietokonegrafiikkaan. Joonas vastasi pääasiassa Lailan tekoölyagenttiparvien ohjelmoinnista. Kollektiivimme jäsen Minja Axelsson haastatteli Joonasta kollektiivin instagram-tilille elokuussa 2020, hieman ennen teoksen ensi-iltaa. Haastattelussa Joonas kertoo, että näiden parvien toimintamekanismi on *biomimeettinen* eli tekoölyagenttiparven käyttäytyminen on luonnossa ilmenevien parvien, kuten lintu- ja kalaparvet, imitointia. Jotta agenttiparvia voidaan koreografoida, täytyy luoda jonkinlainen järjestelmä, jolloin niiden liikkuminen ei ole täysin sattumanvaraista. Joonaksen mukaan parvien liikemotivaatioita voidaan säädellä erilaisilla asteikoilla, esimerkiksi kuinka herkkiä yksittäiset agentit ovat toistaan erottamiselle tai kuinka yhtenäisesti ne liikkuvat. (Axelsson 2020.)

Parviäly edustaa generatiivista teknologiaa, itse tekninen järjestelmä vaikuttaa prosessiin tuottamalla siihen yllätyksellisyyttä. Parvi uusintaa koko ajan omaa käyttäytymistään ja luo uudenlaisia laatuja ja ominaisuuksia, jolloin parven käyttäytymistä on mahdoton täysin ennustaa. Parven älykkyys on siis enemmän kuin yksilöidensä summa.

Uskon että Lailan luomisprosessi hyötyi monipuolisesta lähestymisestä parvien käyttäytymiseen, sekä konkreettisista parviharjoitteista että tietokonesimulaatioista, mistä tarkkailimme parvien käyttäytymistä. Parviharjoitukset aineellistivat muun muassa sen, että teoksen yleisö tulee koostumaan kolmiulotteisista yleisön jäsenistä, jotka kehojensa liikkeen kautta vaikuttavat teokseen. Ymmärsimme esimerkiksi perunaharjoituksesta, että audiovisuaaliset interaktiot yleisön kanssa eivät voi tapahtua lattiassa, muuten kokijat eivät näe enää kanssakokijoita. Teoksen yksi keskeinen idea oli kannustaa yleisön jäseniä keskinäiseen vuorovaikutukseen. Itseäni yhteistyö auttoi parviällyn kautta hahmottamaan teknologian omaa toimijuutta. Ymmärsin Joonaksen esimerkkien ja keskustelujen kautta, miten voin koreografiaa ihmisten kanssa

rakentaessani ajatella samoin kuin tekoälyagenttiparvien liikettä koreografioitaessa: tanssijoiden selkeät liikemotivaatiot yhdistettynä improvisatoriseen tehtävään tuottavat tasapainoa sattumanvaraisuuden ja suunnitelmallisuuden välillä.

Sekä Nelsonin harjoitteiden että Lailassa vaikuttaneiden tekoälyparvien työstämisen kautta olen päätenyt ajattelemaan, että unisono kompositionaalisisena välineenä perustuu yksinkertaisimmillaan *mimeettisen* toiston ja variaation jatkuvaan vuorotteluun. Toisteisuus on täten huokoista, joko sisäinen tai ulkoinen voima, voi käynnistää muutoksen, jolloin alkuperäinen liike varioituu, siihen tulee vaihtelua. Jos vaihtelu on pientä, muutos kokonaisuudessa on pientä, vaihteluiden kasaantuessa tapahtuu isompaa muutosta suhteessa alkuperäiseen kokonaisuuteen.

Muutos parvessa voi tapahtua sisältä käsin eli sisäisen voiman tuottamana, esimerkiksi yhden parven jäsenen tai tanssijan liikkeen vaikutuksesta. Muutos voi tapahtua myös ulkoisen impulssin eli ulkoisen voiman kautta, jolloin ympäristössä tapahtuva muutos muokkaa kompositiota. Yksinkertainen esimerkki tästä ulkoisesta muutoksesta on valotilanteen vaihtuminen kesken unisono-kohtauksen, hämärämpi tila vaikuttaa miten tanssijat näkevät toisensa liikkeitä ja näin ollen täydellinen liikkeiden samuus ja yhdenaikaisuus ei enää onnistu.

Vaikka parvi koostuisi ihmisistä, sen voi ajatella olevan jotain muuta kuin sen muodostavat ihmiset. Parvessa toimiessaan ihminen muuttuu osaksi parvea, eli on samanaikaisesti inhimillisten ja ei-inhimillisten voimien liikutettavana, ihminen ja osin ei-ihminen. Bennettiä mukaillen, myös ihmisissä toimii koko ajan parvi muita toimijuuksia, joten inhimillisessä toimijuudessa on koko ajan mukana ei-inhimillinen komponentti. (Bennett 2020, 54.)

Ihminen ei voi siis täysin kontrolloida parven toimintaa. Parven toiminnan tai unisonon variointiharjoitukset voikin nähdä jatkuvana muutoksen tilana, jossa yhteneväisyyttä, harmoniaa, on ajoittain enemmän ja välillä vähemmän. Osaa tästä muutoksesta voin kontrolloida ja osaa en voi, enkä haluakaan, koska systeemin itseään uudistava luonne on mielestäni kiinnostavaa juuri kontrollista luopumisen kannalta.

2.5. Läikkyvät järjestelmät

Käsittelen tässä luvussa ruumiin ja teknologian erilaisia järjestelmiä kuvauksia tai malleja, jotka ovat toimineet apuvälineinä ihmisen ja teknologian toimijuuksien ymmärtämisessä. Koska nämä järjestelmät, kuvaukset ja mallit ovat auttaneet jäsentelemään sekä ihmisen että teknologian olemusta ja liikettä, ne läikkyvät toistensa yli ja lomaan.

2.5.1. Biomekaniikka

Biomekaniikka tarkoittaa biologisten järjestelmien tutkimista mekaniikan avulla. Biomekaniikka on auttanut minua purkamaan mekaanisuuden konseptia ja liikelaatua, mitä se oikeastaan on. Olen myös sen avulla pystynyt analysoimaan ei-inhimillisen, eli teknologisen aparaatin liikettä.

Olen tutustunut biomekaniikkaan personal trainer- opintojen ja Axis Syllabus-tanssitekniikan kautta. Sen tuntemuksesta oli minulle hyötyä, kun loin koreografian robotille sekä itselleni projektissa *Human Robot. Moving Robot*. Projekti toteutettiin vuosina 2018–2020 ja teimme tänä aikana erilaisia variaatioita esityksestä kahden eri robotin, sosiaalinen robotti Momon ja vartiointirobotti Sevin kanssa. Sen jälkeen olen hyödyntänyt biomekaniikkaa myös muissa töissäni, kävimme läpi sen peruseräatteen työryhmän kanssa myös lopputyössäni *Terrain of Spills*.

Biomekaniikka yhdistää mekaniikan lainalaisuuksia biologiaan. Ihmisen selkärangassa on kuusi mahdollista eri liikesuuntaa. Usein liikesuunnat esiintyvät samanaikaisesti, päällekkäin. Suunnat on mahdollista toteuttaa myös itsenäisinä suuntinaan. Karkeasti sanottuna yleisimpiä ihmisen selkärangan liikesuuntia ovat taitto eteen- ja taaksepäin, sivulle sekä kierto eli rotaatio. Liiketasot voidaan jakaa sagittaaliseen eli pystytasoon, frontaalitasoon eli etutasoon ja horisontaaliseen tasoon eli vaakatasoon. Lisäksi nivelten liikettä voidaan ajatella suhteessa näihin tasoihin, tällaisia liikesuuntia ovat muun muassa nivelten fleksio ja ekstensio eli taitto ja ojennus, abduktio ja adduktio eli loitonnuks ja lähennys, sekä horisontaaliset ulko- ja sisärotaatiot. (Ahonen & Sandström 2011, 161–163; Taijonlahti 2019, 20.)

Biomekaniikka on ollut minulle työväline hahmottaa inhimillisen ja ei-inhimillisen liikkeen eroavaisuuksia ja samankaltaisuutta luodessani koreografiaa. Biomekaniikan hyödyntäminen on ollut melko implisiittistä ja intuitiivista, en ole jäänyt kiinni yksityiskohtiin. Biomekaniikka on auttanut minua ei-inhimillisen ominaisuuksien ja lainalaisuuksien tunnistamisessa. Tehdessäni koreografiaa sosiaalisen robotin kanssa tarkastelin, miten nämä biomekaniikan yleisimmät liikesuunnat pätevät robotin liikkumiseen, miten liike tapahtuu eri tasoilla ja miten liike artikuloituu robottikehon eri osissa. Sosiaaliset robotit muistuttavat usein ihmistä, koska ne on luotu toimimaan ihmisen kanssa sosiaalisessa kontekstissa. Kuitenkin niiden anatominen rakenne voi olla erilainen kuin ihmisellä ja nivelten liikeradat saattavat poiketa suuntien ja niiden laajuuden suhteen. Esimerkiksi robotin pää tai ranne saattaa kääntyä 360 astetta ympäri.

Työskennellessäni oman kehoni kanssa tai ihmistanssijoiden kanssa, liikepraktiikkana biomekaniikan parametrien käyttö on voinut edetä esimerkiksi siten, että tutkin yhtä liikesuuntaa improvisaation kautta. Tutkimisen kohde on voinut olla esimerkiksi abduktio ja adduktio, loitonnuksen ja lähennys eri raajoilla. Täten biomekaniikka on ollut minulle myös apuväline mekaanisen liikelaadun tuottamisessa, sen liiketasojen- ja suuntien avulla on ollut mahdollisuus artikuloida ja eritellä liikettä eri kehonosien välillä.

Biomekaniikan selkeä järjestelmä ovat auttanut minua myös kommunikoinnissa työryhmän jäsenten kanssa etenkin, jos olemme tulleet yhteen eri maailmoista, minä esittävän taiteen kentältä ja toinen osapuoli enemmän tietotekniikan virtuaalisista todellisuuksista. Uskon että biomekaniikan järjestelmää on teknologian kanssa operoivien helpompi lähestyä kuin esimerkiksi perinteisempää tanssisanastoa.

2.5.2. Topografia

Ihmisen ruumiillisuus nähdään jatkuvasti muuttuvana ja monikerroksellisena prosessina. Tätä jatkuvaa muutosta voisi ajatella myös elävyytenä tai elollisuutena.

Sivistyssanakirjan mukaan *topografialla* tarkoitetaan maan pinnanmuotojen yksityiskohtaista kuvaamista. Se on maanpinnan analyysi, joka usein kattaa myös maapinnan laadun tutkimuksen.

Kehon topografialla tarkoitetaan kehollista maastoa tai karttaa, jota opitut taidot ja tekniikat, moraaliset koodit, tavat ja tottumukset muovaavat. Topografia-käsite kuvaa hyvin, miten kunkin yksilön taidot, tavat, muistot ja tottumukset ovat kerrostuneet kehoon ajan saatossa kuten maaperä. (Parviainen 2006, 87.)

Topografinen kartta on mielestäni yhteydessä somatiikkaan. Somatiikalla tarkoitetaan yleisesti kehon aistimusten kuuntelua sisältäpäin, kehon kokemuksellista puolta, kehon ja mielen toimimista yhdessä tai yhtenäisesti. Viime vuosien aikana olen alkanut tuntea vierautta omaan ruumiiseeni, omaan somaattiseen järjestelmääni. Keho ja mieli ovat aikaisemmin tuntuneet tanssijana toimisen kautta yhtenäisenä, käsitys ja tunne maailmasta on ollut hyvin ruumiillinen. Tunne ruumiillisuuden, maailman tuntoisuuden hälvenemisestä on varmasti ollut monen tekijän yhteissumma. Siihen on vaikuttanut sekä opintojen teoreettinen painotus että taiteellisten töideni laajentuminen teknologian maailmaan. Teknologian kanssa operoiminen vaatii kärsivällisyyttä, prosessit ovat usein aikaa vieviä ja järkeilyä vaativia.

Tämän vieraantumisen kokemisen kautta minun on ehkä helpompaa kokea vertautuminen koneeseen tai mekaaniseen aparaattiin, jonka järjestelmä koostuu toistaan eritellyistä komponenteista. Tällöin on vaikea kokea, että kehoni ja mieleni olisivat yhtä tai toimisivat yhdessä. Tämä tunne on myös oman autonomisen toimijuuteni vastainen, tunne on kuin toimisin ja liikkuisin ulkoisten voimien kuljettamana, ruumiini toimii mutta mieleni ei ole mukana. En väitä, etteikö keho ja mieli olisi holistinen kokonaisuus edelleen myös minulle, ehkä kyse on nimenomaan siitä, että mieleni on väsynyt, joten myös kehoni on väsynyt.

Onkin kiinnostava pohtia somatiikkaa ja somaattisuutta tätä kokemusta vasten. Onko olemassa jonkinlainen yhtenäinen kehon kokemisen malli tai ideologia, johon pitäisi pyrkiä? Mahtuuko somatiikan raameihin myös kokemus kehosta vieraana ja ”ulkopuolisena”?

Topografisen kartan voidaan siis katsoa olevan tietoisien, elävän kehon päivittyvä järjestelmä. Mielestäni myös ei-inhimillisellä, myös teknologialla on oma topografinen

karttansa, vaikka teknologisia laitteita ei nähdäkään tietoisina tai elollisina. Historialliset kerrostumat muuttavat esimerkiksi koneen tapaa liikkua. Tämän voi havaita vaikkapa robotti-imurin liikkumisessa, ikääntyessään imurin tehokkuus laskee, liike hidastuu ja nykii. Voiko tätä ajatusta laajentaa ja siten ajatella, että näiden koneruumiiden topografiaan kuuluu myös, miten ja mihin tarkoitukseen ne on kehitetty, niiden syntyprosessi? Näin ollen topografia-termi ei rajoitu vain yksilöön, koneruumiin tapauksessa topografia on lähtöisin samasta muotista. Toki esimerkiksi robotti-imurin kohdalla myös sillä on vaikutusta kyseisen imurin topografiaan, missä ympäristössä kukin yksilö toimii tehtaan tuotantolinjastosta ”syntymisen” jälkeen.

Pyrin näiden esimerkkien kautta hahmottamaan sitä, miten olen alkanut nähdä aikaisemmin selkeästi vastakohtilta tuntuneet asiat toisilleen rinnakkaisina. Molemmat, biomekaniikka ja topografia, huomioivat inhimillisen ja ei-inhimillisen eroavuuksien huokoisuutta. Nämä järjestelmät, mallit tai kuvaukset ovat auttavat minua hahmottamaan miten kuilu ihmisen ja teknologian välillä levenee, läikkyä, kasautuu, kerrostuu ja monistuu.

2.6. *Systemscore*, web of scores

Tässä luvussa esittelen kaksi erilaista scorerakennetta, joiden avulla olen voinut tutkia omaa toimijuuttani koreografina. Nämä scorerakenteet ovat auttaneet minua luovuttamaan toimijuutta eli valtaa muille toimijoille, kuten sattumalle.

Systemscoren toimintaperiaate perustuu muun muassa Ludvig von Bertalanffyn luomaan systeemiteoriaan ja Humberto Maturanan ja Francisco Varelan sekä myöhemmin myös Niklas Luhmannin kehittämään autopoettisen systeemiin. Kompositio voi lähteä rakentumaan avoimessa systeemissä yksiköiden käynnistäessä toisia yksiköitä ja näiden taas käynnistäessä kolmansia yksiköitä tai määreitä ja niin edelleen, kunnes koko systeemi on aktivoitunut. (Bertalanffy 1971.)

Score voidaan nähdä myös eräänlaisena teknologiana, siinä on rakennettuna erityinen sisäinen logiikka tai järjestelmä, joka pyörittää scoren toimintaa.

Yksinkertainen systeemiscore perustuu *jos-niin*-järjestelmään, päätöspuuhun, joka rakentuu ylhäältä alaspäin. Systeemiscoressa kompleksisuutta voi kasvattaa lisäämällä komponentteja ja niiden välisiä kausaalisia suhteita. Kokonaisuuden kasvaessa ja monimutkaistuessa kompositiojärjestelmä muuttuu polveilevaksi verkostoksi, *web of scoreksi*.

Systeemiscore on yksinkertaisimmillaan sarja tapahtumia, jotka käynnistävät toinen toisensa. Systeemiscoreksi voidaan laskea myös perinteisen teatterikoneiston toiminnassa niin sanotut iskut, jotka esityksessä merkkäavat siirtymiä eteenpäin. Esimerkiksi työryhmän kanssa on sovittu ennalta yhdessä, että kun tanssija huomaa valotilanteen muuttumisen toiseksi tai kuulee tietyn kappaleen alkavan, hän alkaa tanssia seuraavan kohtauksen liikemateriaalia.

Koreografisena ja kompositionaalisenä ideana minua on kiehtonut, miten nämä erilaiset scorerakenteet mahdollistavat mekaanisen ja orgaanisen rinnakkaisasettelun.

Scorejen verkko, web of scores, on erilaisten kompositionaalisten systeemien tai niin sanottujen useiden partituurien verkko. Web of scores sisältää useita erilaisia päällekkäisiä ohjeita, joista osa voi kumota toisensa. Näin ollen koreografia ei rakennu enää ylhäältä alaspäin, mikä tekee kokonaisuuden kontrolloinnista hankalaa. Kun ihminen ei pysty enää hallitsemaan monimutkaista systeemiä, sen koodiin tulee hankausta, niin sanottua ”elollista” ainesta. Systeemiscoren ollessa jollain tasolla hyvin mekaaninen systeemi, web of scoresin kompleksisuus ja sen hallinnan vaikeus yhdistyy orgaanisuuteen.

Tutkimme ACO-prosessin aikana työryhmän kanssa systeemiscorea komposition perustana ja sen avaamia esityksellisiä mahdollisuuksia. Rakensimme vastinpareihin rakentuvan systeemin, jossa jokin asia on päällä tai pois päältä. Koko työryhmä osallistui scoren luomiseen, valo ja ääni olivat vahvasti osa sitä. Tällainen score saattoi olla esimerkiksi seuraavanlainen: kun Arttu liikkuu näyttämötilan etuosassa, valosuunnittelija laittaa lattiavalon päälle, kun Iris huomaa lattiavalon menneen päälle, hän alkaa tehdä aikaisemmin tuottamaamme materiaalia katseen kanssa, ja tästä Iriksen liikkeestä äänisuunnittelija laittaa karhun kävelyä muistuttavan äänimateriaalin kuulumaan kaiuttimista ja niin edelleen. Systeemiscoren ketju jatkui alasuuntaan ja kun

ysteemi ei osaa hyödyntää ja joka näin ollen tuottaa epäjärjestystä ja häiriötä. Tällaista kaaosta alkoi muodostua systeemiin myös viiveen pidentyessä, jos esimerkiksi valosuunnittelija ei laittanutkaan lattiavaloa heti päälle, kun huomasi Artun siirtyneen näyttämön etuosaan. Tällainen viive kasaantuessaan alkoi sotkea säännömukaisesti toistuvaa ketjua.

Testasimme erilaisia variaatioita kaaoksen näyttämölistämisestä. Yksi lopputulema oli ajatella kaaosta systeemiscoressa eräänlaisena virhetilana, joka vaatii lopulta koko scoren uudelleenkäynnistykseen. Käytännön kokeilujen kautta huomasimme, että uudelleenkäynnistys tuntui paluulta takaisin alkuperäiseen mekaaniseen koodiin, jossa sen eri komponentit ovat selkeästi tunnistettavissa. Se ei ratkaisuna tyydyttänyt meitä.

Mikäli taas syy-seuraus-ketjussa ei voinut huomata enää minkäänlaisia selkeitä toimintojen käynnistäjiä, kokonaisuus alkoi näyttää sattumanvaraiselta improvisaatiolta. Päädyimme lopulta itse esityksessä tuottamaan pieniä inhimillisiä hankauksia koodiin, esimerkiksi esiintyjä tai ei toiminutkaan jossain kohtaa täysin niin kuin koodi olisi edellyttänyt. Ketju oli kuitenkin lopullisessa kokonaisuudessa selkeästi tunnistettavissa: lattiavalon syttyminen tarkoitti tanssijoiden siirtymistä näiden valojen luokse ja tietyn toiminnon käynnistymistä.

ACO-prosessin systeemiscore-kokeilujen myötä pystyin skaalaamaan omaa toimijuuttani koreografina. Voin esimerkiksi olla toiminnan käynnistäjä eli rakentaa systeemin ja sen jälkeen luovuttaa toimijuuden itse systeemille.

Ymmärsin myös, että voin pelata selkeyden ja epäselkeyden välillä, kuinka selkeäksi teen katsojalle tapahtumien kausaalisen luonteen. Opin myös, mitkä tekijät vaikuttavat selkeyden ja epäselkeyden kokemukseen. Ymmärsin esimerkiksi, että ajan kuluminen tuottaa epäselvyyttä syy-seuraus-ketjussa, jos jokin asia käynnistyy vasta pitkän viiveen jälkeen, on katsojan mahdotonta huomata näiden kahden välistä yhteyttä.

2.7. Päätelmät

Näiden praktiikoiden myötä olen oppinut purkamaan toimijuutta, mitä se minulle koreografian työssä tarkoittaa. Ymmärrän että, toimijuus linkittyy myös valintojen tekemiseen työskentelyprosessin eri vaiheissa.

Olen oppinut myös erottelemaan erilaisia toimijuuksia työssäni ja koreografiassa. Lisäksi näiden toimijuuksien tunnistamisen ja tunnustamisen kautta kyennyt luopumaan ainakin osasta vallastani ihmisenä ja koreografina sekä antautumaan näille muille toimijuuksille, ei-inhimilliselle toimijuudelle ja sattumalle.

Olen huomannut antautumisen olevan silloin minulle helpompaa, kun ymmärrän miten se voi ilmetä ja miten sille voi antaa tilaa eri työskentelyvaiheissa. Ajattelin antautumisen skaalaamista esimerkiksi seuraavalla tavalla ACO-prosessissa. Ensimmäistä vaihetta voisi kutsua havainnoimiseksi. Tällöin havainnoimme työryhmän kanssa valittuja ja nimettyjä materiaaleja: niiden ominaisuuksia, lainalaisuuksia ja nämä materiaalit ovat suhteessa ympäristöönsä. Tällöin antautumisen asteen voidaan nähdä olevan suurimmillaan: prosessi on materialähtöistä ja materiakeskeistä, ihmisen teot, materian muovaus on vähemmistössä suhteessa materiaalien aistimiseen, kokemiseen ja kuunteluun. Toista vaihetta voisi kutsua kehystämiseksi, silloin astuu mukaan tanssitaiteen ja nykytaiteen kaanon, ihmisen suhde teokseen eli jonkinlainen teoksen kehystäminen, jolloin antautumisen asteen voidaan nähdä olevan pienimmillään. Tämän vaiheen mukana olo ei tietenkään ole välttämätöntä. Itse olen kokeilujen myötä todennut kehystämisen olevan minulle tärkeä osa prosessia, niin kauan kuin teen esityksiä ihmisille. Ajattelen, että kun esitys kommunikoi ihmiskatsojien kanssa, minun on luotava teokseen jonkinlaista tuttuutta, jotain tarttumapintaa, josta teoksen vastaanottaja saa kiinni. En voi jäädä pelkästään havainnoinnin tasolle, jossa tunnustan ei-inhimillisen ja luovutan näyttämön sille.

Avaan kontrollin ja vallan kysymyksiä suhteessa ei-inhimilliseen seuraavassa osassa. Viimeisessä osassa kerron miten pyrin ratkaisemaan näitä kysymyksiä myös ryhmäprosessissa.

3. IHMINEN, EI-IHMINEN?

Tässä osassa käyn vuoropuhelua erilaisten teorioiden kanssa. Pohdin taiteellisen praktiikan kautta mikä on ei-ihminen ja ihminen. Pohdin myös, miten teknologia on ei-inhimillistä ja miten se on puolestaan inhimillistä. Puran myös tässä luvussa ihmiskeskeisyyden heikentämistä ja vahvistamista sekä inhimillisen ja ei-inhimillisen yhteistoimijuutta.

3.1. Teknologia, ihmisyyys ja ruumiillisuus

Teknologia on pitkälti osa inhimillistä, ruumiillista toimintaa. Toisaalta teknologiaa voi yrittää ymmärtää myös omana itsenäisenä materiaalisuutenaan. Pyrin tässä luvussa tuomaan esiin nämä teknologian molemmat puolet.

3.1.1. Teknologian inhimillisyyys

Tekniikka ei ole pelkkä keino. Tekniikka on paljastumisen tapa. Sana tekniikka tulee kreikkalaisesta sanasta *tekhne*, joka tarkoittaa taitoa tai soveltavaa tiedettä. Heideggerin mukaan tekniikka ei ole vain keino saavuttaa jotain, se on taitojen soveltamista. (Heidegger, 2007, 16–17.)

Teknologian etymologia tulee puolestaan sanoista *tekhne* ja *logos*. *Logos* merkitsee tietoa, oppia ja perustaa. (Airaksinen 2003, 11–19.)

Näin ollen ajattelen, että teknologia on inhimillistä; sen olemus kytkeytyy pitkälti ihmisyyteen. Taito ja tieto vaikuttavat toisiinsa teknologioiden synnyssä. Teknologia on seurausta inhimillisestä toiminnasta ja ihmisen perusolemukseen kytkeytyvästä jatkuvasta kehittymisen tarpeesta. Taito on tekniikkaa ja tekniikka taitoa. Taito puolestaan kytkeytyy vahvasti ruumiillisuuteen ja sitä kautta ruumiin ja ympäristön vuorovaikutukselliseen suhteeseen: vain tekemisen kautta voi oppia ja lisätä tietämystä.

Olen koettanut hahmottaa tätä moniulotteista suhdetta sukunimeni etymologian kautta. *Taijon* tulee sanasta taito. Multialla sijaitsevassa lahdessa, jossa isovanhemmillani oli mökki ja jossa vietin useat lapsuuteni kesät, asui seppä, jolla oli takomisen taito. Tämän

esi-isäni takomisen taito on kehittynyt hänelle tekemisen myötä, vasaran tai muun työkalun käsittelyn kautta, se on siis ruumiillista tietoa.

Jaana Parviaisen mukaan liikkeen kokemuksellisuus eli kinesteettinen älykkyys on enemmän kuin pelkkää taitoa ja tekniikkaa (Parviainen 2006, 13). Ihminen kokee maailman ruumiinsa kautta, jolloin maailmasta tulee osaksi ruumista ja ihmistä.

Kinesteettistä älykkyyttä, eli maailman ja ruumiin välistä vuorovaikutusta voi harjoittaa. Tanssiessa voin kokea tämä vuorovaikutuksellisen suhteen, sovellan ulkoista informaatiota sisäiseen tietooni, omaan topografiseen karttaani.

3.1.2. Ei-inhimillinen teknologia

Ei-inhimilliseksi toimijuudeksi määritellään yleisesti muu kuin ihmistoimijuus, ei-inhimillisiä toimijoita ovat esimerkiksi eläimet, kasvit, eliöt, koneet. Usein esittävässä taiteessa ei-inhimilliseksi materiaalisuudeksi ajatellaan teoksen muut kuin ihmiselementit. Tällaisia ei-inhimillisiä toimijoita esityksessä voivat olla esimerkiksi objektit, joiden kanssa teoksessa työskennellään tai valo- tai ääniolosuhteet, joko luodut sellaiset tai tilassa jo valmiiksi vallitsevat olosuhteet (kuten luonnonvalo). Ei-inhimillinen toimijuus voi siis olla osa luontoa tai lähtöisin ihmisen toiminnasta.

Minua ajatus teknologiasta ei-inhimillisenä olentona on auttanut näkemään sen omia erityispiirteitä ja ominaisuuksia. Tällöin olen pyrkinyt näkemään sen myös omana entiteettinään, ei pelkästään minun, eli ihmisen välineellisenä arvona.

Ei-inhimillinen on aina suhteessa ihmiseen, kirjaimellisesti ei-inhimillinen käsitteenä määrittäyty sen kautta mitä ihminen ei ole. Tämä tuntuu minusta ajoittain paradoksaaliselta, etenkin jos pyrin hahmottamaan todellisuutta muusta kuin ylivoimaisen ihmisen perspektiivistä.

Tuija Kokkonen käyttääkin termiä *ei-inhimillinen kanssatoimija*, joka viittaa siihen, että nämä ei-inhimilliset toimijat toimivat ja vaikuttavat kanssamme. Kokkonen toteaa, että

mikään ei viitaa hänen tai ympäristönsä kohdalla jyrkkään jakoon inhimillisen ja ei-inhimillisen toimijuuden välillä. (Kokkonen 2017, 111–112.)

Ajattelenkin että ihminen ja teknologia asettuvat toistensa kanssa rinnakkaiseen suhteeseen, ne vuorovaikuttavat ja vuotavat toistensa yli. Ihminen on osa luontoa, ympäristöään ja myös teknologiaa, mutta tämä suhde ei ole koskaan pysyvä tai täysin määriteltävissä jo senkään vuoksi, että ihmistä tai luontoa ei voida lyödä lukkoon tai määrittää yhdeksi. Ihmisyyttä on monta, samoin luontoa on monta ja nämä molemmat ovat jatkuvassa tulemisen, muutoksen tilassa juuri vuorovaikutuksellisen suhteen vuoksi. Myös kehittynyttä teknologiaa voi ajatella osana luontoa, teknologian rakentamiseen tarvittavat mineraalit ovat peräisin maasta, luonnosta.

3.2. Kohti ihmiskeskeisyyden reunamia

Ei-inhimillisen toimijuuden tunnistaminen ja tunnustaminen on ollut minulle yksi tärkeimmistä taiteellisista lähtökohdista toimiessani teknologian kanssa. Vaikka en voi täysin luopua ihmisenä olemisen ylivaltaisesta asemasta, voin yrittää heikentää omaa positiotani ja siten antautua ihmettelemään ei-inhimillisen äärelle. Kerron tässä kappaleessa, miten olen oppinut antamaan ei-inhimilliselle toimijuudelle tilaa ihmisenä ja koreografina.

Jane Bennett *olio-voiman* käsite on auttanut minua näkemään ei-inhimillisen itsessään arvokkaana minusta itsenäisenä, aktiivisena oliona. Bennettin mukaan olio-voima tunnustaa objektin tai kohteen oman väreilevän materiaalisuuden ja energian, sen itsenäisyyden ja voiman. (Bennett 2020, 14–15.)

Pyrkimys hiljentää ihmiselle tyypillinen tekeminen ja tuotteliaisuus ja sen sijaan keskittyminen olio-voimaisuuteen ja sen kuunteluun, on ollut minulle keino huomioida ja tunnustaa muut toimijat. Itselleni havainnon taso, hidas tarkkailu ja toiseuden kokemukselle herkistyminen ovat olleet vahvoja lähtökohtia omalle työskentelylle ei-inhimillisen kanssa, oli sitten kyseessä luonto tai teknologia.

Aikaisemmissa töissäni työskennellessäni sosiaalisen robotin, robottipallon tai robotti-imurin kanssa, pyrin aluksi vain tarkkailemaan eri aistien kautta, miten kyseinen olento liikkuu ja on suhteessa ympäristöönsä. Pyrin löytämään tämän olion voiman ja energian ja tulemaan osaksi sitä oman ruumiillisuuteni ja sen kokemisen kautta. Tämä on jo suunta kohti yhteistoimijuutta.

Ruumiillisuutta voi ajatella myös osana luontoa, ei-inhimillistä. Ihmiskehon mineraalit, luut, bakteerit, sisäelimet ja koko kehoa peittävä sidekalvo myofaskia tai ihmisaivoissa kulkevat sähköimpulssit voi myös ajatella ei-inhimillisiksi toimijoiksi. Kun tanssin, tunnen herkistymistä luontoisuuden äärelle sisällä kinesteettisten aistimusten kautta. Tanssissa tuntoisuus ja liikkeen kokemuksellisuus ja elämyksellisyys korostuvat, liike tuottaa minulle ruumiillista tietoutta ympäröivästä maailmasta. Esimerkiksi voin tanssia luideni kautta, tuntea luiden kautta kehoni rakenteen ja yhteyden maahan, linjauksen rakentumisen maan antaman tuen kautta. Voin luovuttaa älyllistä toimijuuttani luille ja antautua tälle kokemuksellisuudelle.

Kärsin usein levottomista jaloista mennessäni nukkumaan. Jalat kihelmöivät, niitä pakottaa ja sen vuoksi niitä on pakko liikuttaa. Jalat tuntuvat liikkuvan itsestään. Oikeastaan jalat tuntuvat liikuttavan minua. Kyseessä on hermostollinen vaiva, dopamiiniaineenvaihdunnan häiriö. Jalkojen omaa toimijuutta voi tarkastella tässä yhteydessä myös ei-inhimillisenä, ne outoutuvat, toiseutuvat, niillä on omat lainalaisuutensa, joita en pysty älyllisesti ymmärtämään.

Ajattelen, että kokemus, tuntoisuus asettuu ei-inhimillisen ja inhimillisen väliin. Kokemuksellisuus on yhteistä ja jollain tapaa koskematonta, periferia, josta olemme molemmat tulleet ja jossa voimme kohdata jälleen.

Kategorisoiminen, organisointi ja sitä myötä jonkinasteinen kontrollointi nähdään perinteisesti liittyvän koreografian ammatinkuvaan. Kategoriat ovat apuvälineitä, joiden kautta hahmotan koreografian työssäni asioita toisistaan, rakennan kokonaisuutta, ja kehystän työtäni, tuon sen yleisölle koettavaksi luettavassa muodossa.

Kategorisoimiseen kuuluu olennaisesti myös havaitseminen. Näen, kuulen ja aistin ympäristössäni erilaisia tapahtumia, joiden pohjalta jaan niitä erilaisiin luokkiin ja ryhmittymiin. Voin yrittää hillitä tätä älyllistä puoltani ja pitäytyä tällä havainnon tasolla, aistimisessa. Ajattelen että se on nimenomaan ihmiskeskeisyyden heikentämistä, en pyri tietämiseen tai tekoihin, vaan toiseuden, itselleni vieraan havainnoimiseen ja kuunteluun.

3.3. Ihmiskeskeisyyden ytimessä

Ihmiskeskeisyyden heikentämistä voi lähestyä myös ihmiskeskeisyyden korostamisen kautta, mikä painottaa sitä ylivaltaista suhdetta, jonka olemme itsellemme ottaneet suhteessa muihin lajeihin. Seuraavat konseptit ovat avanneet minulle tätä ihmisen asemaa teknologian kontekstissa. Toisaalta näiden konseptien kautta olen oivaltanut, ettei ihmiskeskeisyys ole yksiselitteistä tai helposti määriteltävissä.

3.3.1. Proteesi

Proteesin konsepti on ollut taiteelliselle työlleni hedelmällinen, koska se laajentaa ruumiin rajapintoja ja siten koko ruumiin määritelmä. Proteesi yhdistää ruumiillisuuden osaksi teknologiaa ja teknologian osaksi ruumiillisuutta.

Teknologian olemukseen perehtynyt filosofi Bernard Stiegler katsoo teknologian olevan alkuperäinen ihmisen *proteesi*. Stiegler kehittää ajatusta *tekhnen* ja Derridan ajatusten pohjalta: kun ihmisyyys muodostuu suhteessa ympäristöön ja suhteessa ihmisen käyttämiin työkaluihin, ihmisyyden alkuperä ei ole pelkästään biologinen. (Stiegler 1998, 156.)

Susanna Lindberg soveltaa Derridan proteesin ideaa ja määrittelee proteesin paikkavan puutteen, joka vaivaa ruumista tai mieltä. Proteesi on vieras asia, joka on upotettu elävään ruumiiseen. (Lindberg 2017, 195–199.)

Proteesi on luonteeltaan eloton ja mekaaninen mutta kytkeytyessään ihmiseen, siihen sekoittuu elollista ja orgaanista ainesta. Näin ollen Derridaa mukaillen en näe erottelua elollisen ja elottoman tai orgaanisen ja mekaanisen välillä niin selkänä. Kun alati

oppivaan ja alati muuttuvaan ruumiin topografiaan liittää teknisen lisäkkeen, on vaikea enää sanoa mistä alkuperäinen ruumis alkaa ja mistä se loppuu. Mekaanisesta lisäkkeestä ja orgaanisesta kehosta muodostuu kooste, sulautuma; orgaaninen ruumis sulauttaa mekaanisen proteesin osaksi sen alkuperäistä ainesta ja näin ollen on vaikea ajan saatossa enää sanoa, mikä osa on alkuperäistä ja mikä lisättyä. Juuri ajan kulku tekee asioiden erottelusta vaikeaa, kausaalinen syy-seuraussuhde häivyyttyy.

Saksalaisen taiteilija Rebecca Hornin *Finger Gloves* on kiinnostava esimerkki teoksesta, jossa proteesi laajentaa kantajansa kinesteettistä kokemusmaailmaa. Teos koostuu kahdesta mustasta proteesista, jossa kummassakin on viisi ohutta, jäykkää, metrin mittaista puusta ja kankaasta valmistettua sormea. Kumpikin proteesi on suunniteltu käytettäväksi esiintyjän kädessä kiinnitettynä ranteisiin mustilla hihnoilla. Esittäjän sormet ohjaavat proteesien sormia. Sormikäsineet on valmistettu niin kevyestä materiaalista, että niiden käyttäjä voi liikuttaa sormiaan vaivattomasti. Niillä voi koskettaa ja tarttua esineisiin mutta pitää samalla etäisyydettä kosketettaviin pintoihin. Pidennettyjen sormien viputoiminto lisää kosketuksen ja aistimisen tunnetta kädessä. (Watling 2012.)

Muun muassa tämä esimerkki kuvastaa tätä alati oppivaa ruumista, sen topografiaa. Ruumis muuttuu ja mukautuu ympäristön ja uusien taitojen vaikutuksesta. Näin ollen proteesin määrittelyminen on ontologisesti hankalaa, määritelmät tuntuvat pakenevan määrittelijäänsä: proteesi tipahtaa kuiluun, mekaanisen ja orgaanisen sekä subjektin ja objektin väliin, häilyen kuitenkin sen molemmilla laidoilla.

3.3.2. Kyborgi, kentauri, hybridikeho, koneihminen, ihmiskone

Termi *kybernetiikka* juontuu muinaiskreikan sanasta ohjata (Nivala 2019, 21). Sanan *kyborgi* etymologia juontuu sanayhdistelmästä kyberneettinen organismi, jossa yhdistyy sekä biologinen organismi että keinotekoiset ainekset. Kyborgi määritellään nykyisessä kontekstissa tarkoittavan keinotekoisesti paranneltua ihmistä. (Lindberg 2017, 195–196, 208.)

Kentauri on kreikkalaisen mytologian olento, joka on puoliksi ihminen ja puoliksi hevonen: kentauri omaa hevosen ruumiin ja ihmisen pään. Myöhemmin kentaurista on tullut osa tekoälyn termistöä, jolla kuvataan ihmisen ja koneen yhteistoimijuutta: toimiessaan yhdessä ihminen ja kone tuottavat parhaan lopputuleman esimerkiksi shakissa tai lääketieteessä. (Huhtaniemi 2019.)

Esitystaiteilija Marco Donnarumma on päätenyt käyttämään hybridikehoa ja hybridiruumiillisuus kyborgi-sanan rinnalla, koska hänen mielestään kyborgi-sana on väritynyt ja menettänyt alkuperäisen merkityksensä science fiction -elokuvien ja tieteiskirjallisuuden myötä. (Donnarumma 2017; Tajonlahti 2019, 14.) Itse olen kyborgi-sanan inflaatiosta johtuen päätenyt käyttämään sanoja ihmiskone tai koneihminen, jotka kirjaimellisesti yhdistävät koneen ja ihmisen. Täten kentauri on myös mielestäni kuvaava ja raikkaampi ilmaisu, lisäksi se ottaa huomioon ihmisen ja koneen yhteen sulautuman historiallisen luonteen.

Sekä proteesi että kyborgi antavat välineitä nähdä vieraus, toiseus ja outous laajentavina, kokemusmaailmaa lisäävinä aspekteina. Nykyihmisen jatke, joka hetkessä palveleva älypuhelin tai kehon jokaista toimintoa mittaavaan älykello, ovat proteeseja nekin, jotka ihmiskehoon liitettynä tuottavat kyborgin. Instagramin erilaiset todellisuutta muuntavat filterit voi nähdä myös eräänlaisina proteeseina. Nämä sulautumat mahdollistavat minuuden ja identiteetin muuntumisen ja kerroksellisen kollaasimaisen luonteen. Tämän kollaasin kautta on mahdollista ironisoida ihmislajille tyypillistä turhamaisuutta, proteesien loputonta muuttuvaa kertakäyttömäistä kirjoa, jotka useimmiten kytkeytyvät osaksi kapitalistista kiertokulkua. Toisaalta proteesin ja kyborgin muuttuvassa luonteessa piilee myös portti vapautukseen, se kannustaa meitä ottamaan identiteettimme omiin käsiimme, muokkaamaan kuoresta koherentin kokonaisuuden sen kanssa, mitä koemme sisäisesti olevamme.

3.3.3. Transhumanismi

Transhumanismi on posthumanismin muoto, jossa pyritään ylittämään ihmisen fyysisiä, psyykkisiä ja sosiaalisia rajoja teknologian avulla. Transhumanistit katsovat, että he ovat vapaita valitsemaan oman fyysisen ulkomuotonsa ja parantelemaan sitä

esimerkiksi teknologiaa hyväksi käyttäen. (Tajionlahti 2019, 14.) Proteesit ja kyborgit voidaan katsoa osaksi transhumanistista suuntausta.

Transhumanismi sekoittaa ihmisen ja teknisen, aineellisen ja aineettoman, tietoisien ja tiedottoman rajat. Transhumanismiksi nähdään muun muassa masennuslääkkeet, eugeniikka, ihmismielen siirtäminen kovalevyille ja kuoleman lykkääminen, joista viimeiset ovat vielä kuvitteellisia. (Lindberg 2017, 210–212.)

Transhumanismi onkin saanut osakseen paljon kritiikkiä, sen nähdään edustavan humanismin aatteiden mukaista järjen ja tiedon herruutta, jossa ihminen asettuu jälleen keskiöön. Lisäksi sitä on syytetty liiallisesta tulevaisuusoptimistista, jossa ihmisten uskotaan ratkaisevan kaikki ongelmat teknologisten innovaatioiden avulla. Kritiikkiä on saanut osakseen etenkin transhumanismin kietoutuminen osaksi kapitalistisia rakenteita, jonka seurauksena transhumanismi on jälleen kerran yksi osoitus resurssien epätasaisesta jakautumisesta: kenellä on pääomaa, heillä on varaa parannella itseään ja lisätä omaa toimintakykyään, joka taas useimmiten lisää pääomaa.

Myös itse teknologiaan nivoutuu kaupallisia ja poliittisia voimia, jotka integroituvat yhä kiinteämmin esimerkiksi ruumiiseen kytkettyyn teknologiaan. Onkin hyvä kysyä, kenen omistaman teknologian kanssa operoimme, kuka kerää dataa ruumiistamme tai liikkeistämme?

Ruumiillisena taiteilijana näen transhumanismin konseptin herkullisena; transhumanismin kautta on mahdollista provosoida, kyseenalaistaa ja läpivalaista ruumiiseen kytkettyneitä ulkoisia voimia, jotka asettavat ihmisen keskiöön. Esitystaiteen kontekstissa näen ihmisen valta-asetelman korostamisen ja vahvistamisen keinona esittää kysymys ihmisen asemasta suhteessa muihin lajeihin. Ajattelen että taiteen ei tarvitse olla pedagogista tai kertoa millainen maailmankuva tai tulevaisuudenkuva olisi oikea. Esityksessä käytetyn teknologian läpivalaisu ja siten myös sen seurauksien näyttäminen ruumiiseen ja kokonaisuuteen on yksi esimerkki kriittisestä lähestymistavasta transhumanismiin.

Kyborgitaiteilijaksi itseään kutsuva Moon Ribasille on asennettu magneetti kyynärpäähän, joka on puolestaan kytketty henkilökohtaiseen iPhone-sovellukseen, johon saapuu tieto maapallon seismisistä liikkeistä. Näin hän tuntee reaaliaikaisesti maapallon maanjäristysten värähtelyt, jotka hän muuntaa improvisoiduksi liikkeeksi. Ribas kutsuu näitä värähtelyjä toiseksi sykkeekseen, kehonsa kuudenneksi aistiksi. (Medlock 2016.)

Katsoessani Ribasin tanssia YouTube-videolta, voin nähdä Ribasin taustalla olevalta näyttöltä samat tiedot, jotka saapuvat Ribasin magneettiin. Esityksen koko idea pohjaa siinä käytetyn teknologian läpinäkyvyyteen: jos katsoja ei tiedä miten teos teknisesti operoi, Ribasin liikkeet näyttävät vain satunnaisena improvisaationa.

Ribaslin työ on kiinnostava esimerkki transhumanismista, koska siinä ihon alle kiinnitettävä sensori liittävää ihmiskehon osaksi luonnonilmiötä. Toisaalta teoksen liikemateriaalia voisi kehittää pidemmälle, nyt se näyttää melko yleisenä ja satunnaisena. Liikemateriaalin kehittäminen pidemmälle voisi olla yksi keino alleviivata ihmisen ylivaltaista toimijuutta kyseisessä kompositiossa tai ylipäättään ihmislajin vaikutusta maanjäristyksiin. Ihmisen tekemät kaivaukset ja massiiviset räjäytystyöt vaikuttavat myös maanjäristysten syntyyn. Tämän tuominen esiin teoksessa loisi myös kriittistä suhdetta transhumanismin ihmiskeskeisyyteen.

Mitä muuta transhumanismi voisi olla tanssitaiteeseen kontekstissa? Transhumanismin suhdetta tanssitaiteeseen voidaan ajatella esimerkiksi tanssijan suorituskyvyn parantamisen kautta. Miten tanssija voi parantaa taiteellisia tai motorisia taitojaan teknologian avulla? Biohakkaus, eli kehon biokemiallisten prosessien parantaminen muun muassa lisäravinteiden avulla, on jo tuttua kiireiselle ja täydelliseen suorituskykyyn tähtäävälle nykyihmiselle. Moni tanssija kärsii nivelten kulumisesta, tekoniiveli esimerkiksi lonkassa ei ole tanssiireissä mitenkään harvinaisuus.

Entä millainen valaistus, äänimaisema, lavastus tai puvustus parantaa ja tukee tanssijan työtä? Koreografisena konseptina tämän tyyppistä prosessia voisi olla kiinnostava tutkia ja viedä läpi tanssijälähtöisesti. Samaa ajatusta voi soveltaa myös yleisösuhteeseen,

millainen esityksellinen kokoonpano antaa yleisölle mahdollisuuden vastaanottaa teos maksimaalisella tavalla.

3.4. Yhteistoimijuus

Syvennän tässä luvussa inhimillisen ja ei-inhimillisen toimimista yhdessä, joka liittyy itselleni olennaisesti kompositioon ja sen rakentamiseen.

Olio-voiman määritelmässä on Bennettin mukaan se heikkous, että objektin toimijuus voidaan helposti mieltää muista toimijuuksista täysin itsenäiseksi toimijuudeksi. Toimijuus on aina erilaisten toimijuuksien, inhimillisen, ei-inhimillisen ja sattuman, muodostama ryhmä tai liitto. Bennett kutsuu tällaista toimijuuksien liittoa sommitelmaksi (*assemblage*). (Bennett 2020, 16–17.)

Sommitelma viittaa erilaisten toimijuuksien verkkomaiseen luonteeseen. Bennett käyttää Latourilta lainaamaansa sanaa *aktantti* kuvaamaan toiminnan lähdeä. Sommitelmassa erilaiset aktantit vaikuttavat toisiinsa ja luovat suunniteltujen prosessien rinnalle myös sattumanvaraisia ja ennakoimattomia prosesseja. (Bennett 2020, 30–36.)

Sommitelma vertautuu kompositioon, jossa erinäiset materiaaliset komponentit luovat yhteisen sommitelman, kudelman. Kompositio tarkoittaa sommittelua, teoksen elementtien tai komponenttien yhdistämistä kokonaisuudeksi. Kompositiossa uusi, että vanha aines vaikuttavat aktiivisesti toisiinsa ja luovat ennakoitavissa olevien prosessien rinnalle myös uusia, sattumanvaraisia prosesseja. Kompositiota voi ajatella myös sen sisäisen logiikan kautta, millaisia toistuvia rakenteita tai kaavoja se muodostaa.

Kun olen rakentanut esitystä, johon teknologia olennaisesti kuuluu, on ollut tärkeätä huomata, että teknologia vaikuttaa, millaisena ihmisen ruumiillisuus kyseisessä kompositiossa näyttäytyy ja puolestaan teknologian kulloinen olemus riippuu ihmisen ja teknologian muodostamasta sommitelmasta. *Human Robot. Moving Robot-* koreografiassa esiintyneen robotin liikkeet näyttäytyivät ajoittain kömpelöinä, ajoittain taidokkaina, riippuen ihmistanssijan liikkeistä. Mikäli molemmat toistivat niin sanottua virtaavaa liikemateriaalia, jossa yksittäiset liikkeet ketjuuntuvat toisiinsa, robotin liikkuminen näytti hyvin kömpelöltä ihmisen rinnalla. Jos liikemateriaali oli puolestaan

isolaatiopohjaista, jossa yksittäiset liikkeet artikuloituvat selkeästi toisistaan, robotin liikkeet näyttivät tarkoilta ja taidokkaina ihmistanssijan rinnalla.

Toimijuudet sekoittuvat ja vaikuttavat toisiinsa myös kokemuksen tasolla. Yksi tällainen toimijuuksien liitto on Bennettin mukaan *shi*. Shi on materian väreilyä, jonka alkuperä ei ole ihmisen aloitteellisuudessa tai yritteliäisyydessä. Shi on olioiden sisäinen tyyli tai energia, joka voi ilmentyä ihmisessä tai ympäristössä. (2020, 57–59.)

Shi on minulle tuttu kiinalaisesta kulttuurista. Shi on energia, joka saattaa saapua liikkuessani, kun olen päästänyt irti liiallisesta yrittämisestä ja suorittamisesta. Tuona hetkenä tuntuu, että olen yhtä ympäröivän maailman kanssa. Shi saapuu joskus, kun tanssin, nykyään harvemmin kuin ennen. Useimmiten se saapuu silloin kun aivoni eivät jaksa enää analysoida ja miettiä mitä tuottamallani liikemateriaalilla tarkoitan ja mihin kategoriaan se laadullisesti ja kompositionaalisesti asettuisi. Shitä voi myös ajatella yhteistoimijuutena, silloin koen yhteyttä ympäristön ja energian kanssa, joita molempia voi ajatella myös ei-inhimillisinä toimijoina.

Tanssikriitikko ja filosofi André Lepecki toteaa, että tanssi muistuttaa ennen kaikkea ihmisyydestä: jokainen tanssiaskel muistuttaa meitä luonnosta irtaantumisesta ja ihmiskunnan historiasta. Tanssi voidaan nähdä harjoituksena, sarjana kokeiluja, jossa ylitetään raja inhimillisen ja ei-inhimillisen välillä. Ja tämän rajan ylittämiseen vain ihmisellä on etuoikeus. Tätä rajankäyntiä Derrida kutsuu termillä *limitrofia*. (Lepecki 2016, 85–89.)

Limitrofia viittaa alun perin rajaseutuihin, maiden rajoille sijoittuvaan alueeseen. Se juontuu latinan sanasta *limitrophus*, (*limes*, raja, *trefein*, ruokkia), joka on viitannut alun perin maihin, joista rajaseudulle komennetut sotilaat saivat ravintonsa. Derridalle limitrofia on termi, jolla hän viittaa ihmisen ja eläimen väliseen näennäiseen eroon. Limitrofia on rajoja rikkova tai rajoille sijoittuva kokemus: se mikä on rajan pinnassa, myös ruokkii rajaa. Kuilu tai juopa näiden kahden välillä, on olemassa mutta se ei ole niin syvä, että sen kahdelle eri laidalle jäisi ihminen ja eläin. (Derrida 2020, 49–52.)

Taiteelliselle työlleni limitrofian käsite on ollut kiinnostava tapa tutkia ihmisen ja teknologian suhdetta. En väitä, että eläin olisi sama kuin teknologia. Ajoittain kuilu ihmisen ja teknologian välillä on leveämpi ja ajoittain kapeampi. Välillä tuntuu, että emme keskustele teknologian kanssa ollenkaan, ajoittain taas on tunne, että suhde on jopa symbioottinen, jolloin on vaikea erotella mihin toinen loppuu ja mistä toinen alkaa.

Vallan luovuttaminen muille toimijoille on myös eräänlaista vallankäyttöä. Olen lähtökohtaisesti eriarvoisessa asemassa, koska minulla on jotain mistä luovuttaa, antaa pois.

Yhteistoimijuus tarkoittaa minulle teknologian, ihmisen ja ruumiillisuuden toimimista yhdessä verkkomaisessa sommitelmassa. Tähän sommitelmaan liittyy myös sattumaa ja ennalta-arvaamatonta ainesta. Kokonaiskoreografian rakentamisessa minua on auttanut näiden toimijuuksien jäsentely, miten paljon esimerkiksi teknologian toimijuus saa näkyvyyttä ja valtaa ja millaisena tässä tapauksessa ihminen näyttäytyy sommitelmassa.

4. TERRAIN OF SPILLS – VUOTOJA JA LIUKUMIA

Kerron tässä osassa taiteellisesta lopputyöstäni *Terrain of Spills*, miten teos tehtiin, mitä siinä tapahtui sekä miten sovelsin työssä edellisissä osissa esittelemiäni praktiikoita ja teoriaa. Tuon myös esiin omia havaintojani ja päätelmiä, miten nämä praktiikat ja teoria toteutuivat ja miten ne ovat muuttuneet.

4.1. Teoksen rakenne

Lopputyöni taiteellinen osuus *Terrain of Spills* esitettiin Teatterikorkeakoulun black box-studiotilassa 532, ensi-ilta oli 24.3.2021. Koronarajoitteiden vuoksi katsojia oli yhdessä esityksessä neljä kappaletta. Työryhmään kuului lisäksi valo- ja videosuunnittelija Ilmari Pesonen, äänisuunnittelija Johanna Sulalampi, puku- ja lavastussuunnittelija Jenni Räsänen sekä tanssijat Malla Aaltonen ja Suvi Kelloniemi. Kaksi ensimmäistä harjoitusviikkoa mukana oli myös tanssija Anna-Kaarina Jokinen, joka korona-altistuksen takia joutui jättäytymään pois työryhmästä. Kokosin työryhmän lähinnä verkostojen kautta, Jenni Räsänen oli mukana jo ACO-projektissa.

Teoksen lähtökohtana oli tutkia ruumiillisuuden ja teknologian muodostamaa koostetta. Halusin myös viedä teoksessa eteenpäin orgaanisen ja mekaanisen rinnakkaisasettelua. Lisäksi minua kiinnosti teknologian, ihmisen ja sattuman toimijuudet, miten ne voivat esiintyä teoksessa rinnakkain.

Itse näyttämötila rakentui kolmesta eri pisteestä: painovoimapisteestä eli jumbpakuminauhan jatkeena katosta roikkuvasta hiekalla täytetystä säkistä, audioelimestä eli audiovisuaalisesta oliosta sekä laajasta paperipinnasta ja säöpalloista yhdessä tilan nurkkauksista.

Koronapandemian vuoksi päädyimme ratkaisuun, että jokaisella pisteellä tapahtuu yksi soolo. Näin ollen vähensimme mahdollisten altistumisten riskiä, kun emme olleet aina koko työryhmän kanssa paikalla samaan aikaan. Painovoimapisteellä tanssi Malla Aaltonen, audioelimen kanssa Suvi Kelloniemi. Anna-Kaarina Jokisen soolon korvasi ”tilan tanssiksi” kutsumamme loppukohtausta, jossa säöpallot ja paperipinnalle heijastetut

projisoinnit esiintyivät. Näiden kohtausten lisäksi teoksessa oli kaksi unisonoon perustuvaa kohtausta, joissa tanssivat sekä Malla että Suvi. Toinen unisono oli nopea, toinen hidas.

Teos koostui siis viidestä eri kohtauksesta, joiden järjestys oli Mallan soolo painovoimapisteellä, nopea unisono, Suvin soolo audioelimen kanssa, hidas unisono ja tilan tanssi.

Lisäksi tilassa oli katsomo, johon haimme upottavuuden kokemusta katsojalle tuomalla siihen samaa maailmaa kuin itse teoksessa: istumapaikkoina olivat muun muassa vanha hammaslääkärituoli ja pesukone. Teoksen alkuperäinen idea oli olla vuorovaikutteinen katsojalle. Koronarajoitusten tiukentuessa totesimme, että luovumme tästä ideasta. Kahden metrin turvavälit suhteessa esiintyjiin ja toisiin katsojiin olisi ollut liian hankala toteuttaa studiotilan koon puitteissa. Niinpä lopulta päädyimme perinteisempään näyttämöratkaisuun, yleisö istui tilan kahdella laidalla.

4.2. Tanssija ja painovoima

Idea painovoimapisteestä lähti kehittymään biomekaniikan kautta. Ajattelin, että jos biomekaniikka kerran pohjaa mekaniikkaan, on syytä tutustua mekaniikan peruseräisiin paremmin. Mekaniikka nivoutui myös kiinnostavasti painovoimaan, josta olin ollut kiinnostunut jo aikaisemmin. Tutustuimme työryhmän kanssa mekaniikan peruslakeihin eli Newtonin lakeihin muun muassa katsomalla videoita YouTubesta. Painovoimapisteemme idea lähti kehittymään Newtonin kolmannen lain pohjalta, joka on voiman ja vastavoiman laki:

Newtonin kolmas laki sanoo, että jos kappaleeseen vaikuttaa toinen kappale jollain voimalla, niin samanaikaisesti kappaleen täytyy vaikuttaa toiseen kappaleeseen yhtä suurella, mutta suunnaltaan vastakkaisella voimalla. Esimerkiksi lautanen aiheuttaa pöytään voiman, ja pöytä aiheuttaa lautaseen yhtä suuren mutta vastakkaisuuntaisen voiman. (Wikipedia 2021.)



Malla Aaltonen ja eri suunnista vaikuttavat voimat. Kuva Sanni Siira.

Katsomillamme videoilla oli useita palloesimerkkejä, joissa selvennettiin, miten pallon massa on suhteessa maan vetovoimaan. Päädyimme kehittämään palloesimerkin pohjalta mekanismin, jossa hiekalla täytetty säkki oli kiinnitetty jumppakuminauhaan ja tämä kokonaisuus riippui katosta. Täten säkkiin vaikutti sekä maan vetovoima, vastavoima katosta ja tanssijan siihen kohdistama voima eri suunnista.

Malla Aaltosen soolon keskeisenä koreografisena ideana oli painovoiman tutkiminen, tanssija työskenteli eri suunnista vaikuttavien voimien kanssa. Tanssija kuunteli ja tutki näitä voimia sekä omassa kehossaan että vuorovaikutuksessa säkin kanssa. Kehon tasolla näiden voimien toteutumista ajattelimme esimerkiksi näin: nelinkontinasennossa kehon kannateltu asento muodostuu vastavoiman kautta, kun työntää kämmeniä ja jalkapohjia lattiaa vasten, muodostuu keskivartaloon tuki. Lisäksi soolossa Malla työskenteli myös säkin eri suunnista kohdistuvien voimien kanssa. Esimerkiksi hän pystyi nojaamaan kehonsa painoa katosta roikkuvaa säkkiä vasten ja näin ollen vastavoima toteutui myös tanssijan ja säkin välisessä vuorovaikutuksessa.

Soolon yksi keskeinen elementti oli videoprojisoinnit, jotka heijastettiin paperipinnalle ja sääpaloille takanurkkaukseen. Ilmari Pesosen toteuttamissa projisoinneissa

ihopinnalta näyttävä tekstuuri eli hienovaraisesti. Projisoinnit olivat kytköksissä lattialla sijaitsevaan sensoriin. Kun sensorin päälle astui, videomateriaali reagoi paperipinnalla. Soolossa tapahtui erilaisia tärähdyksiä lattiassa, muun muassa Mallan hyppyjä, säkin erilaisia viskaantumisia lattiaan, joiden myötä projisoidussa ihotekstuurissa tapahtui myös tärähdyksiä.

Halusin alleviivata soolossa ihmiskeskeisyyttä: ihmisellä eli tanssijalla on enemmän toimijuutta suhteessa säkkiin. Ihminen eli tanssija käynnisti toimintoja, teki materiaalille tekoja, muokkasi sitä ennemmin kuin kuunteli tai havainnoi sitä. Vaikka tanssijan säkin kanssa toimimisen pohjalla vaikutti tutkiva suhde eri voimien kuunteluun, voi sooloa ajatella ihmisen vallan näyttämölistäjänä.

Toisaalta taas voi todeta, että vastakohtat paljastavat oman kompleksisuutensa ja riippuvuutensa toisiinsa: painovoima itsessään on planetaarista voimaa, johon tanssija ja säkki ovat molemmat suhteessa tasavertaisella tavalla. Näin ollen ihminen ja ei-inhimillinen ovat toistensa kanssa rinnakkain, tasavertaisessa suhteessa painovoiman edessä.

Pääsin tässä soolossa pureutumaan uudella tavalla biomekaniikkaan, orgaanisen ja mekaanisen rinnakkaisasetteluun ja erilaisten toimijuuksien erittelyyn ja yhdistelyyn. Aikaisemmat kokeiluni painovoiman kanssa konkretisoivat hiekalla täytetyn säkin myötä ja myös eri suuntiin vaikuttavat voimat auttoivat minua täsmentämään painovoiman ideaa. Hiekalla täytetyn säkin tuottamaa liike-energiaa voi myös ajatella alkeelliseksi teknologiaksi, esimerkiksi mäntä on edestakaisin liikkuva koneen osa. Tämä oivallus auttoi minua purkamaan teknologian syntyä, olemusta ja käsitettä: monet teknologiset laitteet koostuvat pohjimmiltaan erilaisista voimista, jotka liikkeen kautta vaikuttavat toisiinsa.

4.3. Ei-inhimillinen audioelin

Audioelimestä rakentui teoksen ei-inhimillinen olento, joka reagoi äänen ja valon avulla tanssijaan. Juuri reaktiivisuus tuotti vaikutelman, että audioelin olisi elossa, vaikka se koostui elottomasta teknologiasta. Kohtaus, jossa Suvi Kelloniemi tanssi audioelimen

kanssa rakentui scorejen verkosta, web of scoresta ja liikekielen keskeisenä ideana oli mimeettinen suhde kohteeseen.

Audioelimen idea ja toteutus tuli äänisuunnittelija Johanna Sulalammelta, joka rakensi audioelimen rautalangasta, foliosta, johdoista ja sensorista. Koska myös audioelimen sisälle kiinnitetyn led-valon toiminta oli kytköksissä sensoriin, valosuunnittelija Ilmari Pesonen oli tiiviisti mukana kohtauksen rakentamisessa. Audioelimen ultraäänisensori reagoi tanssijan kosketukseen. Kun tanssija kosketti sensoria, audioelimestä kuului erilaisia ääniä ja sen valotilanne vaihtui. Soolokohtauksen scoren jos-niin-ketju oli ajoittain selkeästi nähtävissä: sensori reagoi välittömästi tanssijan kosketukseen ja ajoittain taas loimme tähän suhteeseen epäselvyyttä viiveen avulla: audioelimen ääni- ja valoreaktio tapahtui vasta pitkän ajan kuluttua kosketuksesta. Joskus reaktiota ei puolestaan tullut ollenkaan. Samoin tanssija saattoi pelata ajoituksella: hän saattoi reagoida audioelimen ääni- ja valoreaktioon heti tai myöhemmin.

Kohtauksen scorejen verkko rakentui lopulliseen muotoonsa erilaisten kokeilujen myötä. Kohtaus rakentui kahdesta eri osasta, ensimmäisessä osassa Suvi tanssi audioelimestä irrallisena ja toisessa osassa he tanssivat audioelimen kanssa yhdessä. Ensimmäisessä osassa score koostui liikemateriaalista, jota tanssija ikään kuin kelasi takaisinpäin ja pysähdyksistä. Tanssijan tehtävänä oli myös liikkua vähitellen kohti audioelintä.

Taaksepäin kelauksen materiaalissa Suvi lisäsi vähitellen liikkeitä liikefraasiin, jonka hän toisti tämän jälkeen käänteisessä järjestyksessä. Taaksepäin kelaukset olivat aina laadultaan nopeita. Ajattelen että taaksepäin kelauksessa on myös jotain mekaanista, koneille ajansiirto virheettömästi on helpompaa kuin ihmiselle.

Tanssista audioelimen kanssa tuli myös jollain tapaa symbioottinen, siinä ihminen ylläpiti systeemiä käynnistämällä kosketuksen kautta reaktioita audioelimestä ja puolestaan ääni- ja valomateriaali aiheutti reaktioita ihmisessä. Audioelin käynnistyi siis aina Suvin kosketuksesta ja hän puolestaan reagoi audioelimen ääni- ja valoimpulssiin liikemateriaalilla, joka lähti aina alusta, hän lisäsi tähän materiaaliin vähitellen liikkeitä.

Tehtävä oli siis periaatteessa sama kuin taaksepäin kelauksessa mutta liikkeiden lisäys tapahtui vain kronologisessa järjestyksessä, materiaalia eli kelattu lisäyksen jälkeen enää taaksepäin.



Suvi Kelloniemi ja audioelin. Kuva Sanni Siira.

Halusimme antaa audioelimen toimijuudelle tilaa kyseisessä kohtauksessa ja puolestaan häivyttää ihmiskeskeisyyttä. Aloimme rakentaa kohtausta mimeettisen suhteen eli imitoinnin kautta. Havainnoimme yhdessä Suvin, Johannan ja Ilmarin kanssa audioelintä ja listasimme sen ominaisuuksia:

Hauras

Kevyt

Kasvaa katosta

Pitkä, ei leveä

Ulokkeita

Rautalangan luinen rakenne

Staattinen

Sähköinen

Jäykkä, ei elastinen

Spiraalimaisuus

Sisä- ja ulkotila

Suhde painovoimaan: ei maadoittunut, painopiste ylhäällä

Keskityimme siis aluksi audioelimen *olio-voimaisuuteen*, olennon oman voiman havaitsemiseen ja kuunteluun. Sen jälkeen teimme Suvin kanssa improvisaatioharjoituksia, joissa jäljittelimme audioelimen ominaisuuksia, laatua ja energiaa. Lopullisesta liikekielestä tuli imitoimisen kautta kannateltua, liikkeen painopiste oli ylhäällä ja ajoittain se näytti jopa baletin liikekieleltä.

Vaikka suhde ihmisen ja audioelimen välillä oli vuorovaikutteinen, ajattelen että kohtauksessa ei-inhimillinen audioelin on kuitenkin keskiössä, ihminen on ikään kuin proteesi audioelimelle. Ihminen on audioelimen apuväline, ihmisen kosketuksen avulla audioelimestä tulee kokonainen ”elävä” olento. Toisaalta nämä kaksi sulautuvat ajan saatossa toisiinsa, jolloin on vaikea sanoa mistä alkuperäinen entiteetti alkaa ja mistä se loppuu. Samoin kokonaisuutta katsoessani on vaikea eritellä, kumpi näistä olennoista on mekaaninen ja kumpi orgaaninen. Kerron orgaanisen ja mekaanisen rinnakkaisasettelusta lisää seuraavissa luvuissa.

4.4. Orgaanisen ja mekaanisen rinnakkaisasettelu

Teoksen keskeiseksi ideaksi nousi orgaanisen ja mekaanisen rinnakkaisasettelu. Osasin nyt purkaa paremmin pienempiin osiin orgaanisen ja mekaanisen, joka puolestaan teki ymmärrettävämmäksi myös sen mitä niiden yhdistelmä, sulautuma, voi olla. Tutkimme orgaanista ja mekaanista liikelaatua muun muassa tonuksen eli lihasjänteiden vaihteluiden kautta, sekä miettimällä onko liike virtaavaa tai ketjuuntunutta vai ovatko liikkeet tai liikefraasit eriteltyjä toisistaan. Pohdimme myös missä on kehon painopiste: jos painopiste on alhaalla, liike on maadoittunutta ja jos painopiste on ylhäällä, liike on kannateltua. Painopisteen kanssa työskentely nivoutui myös painovoimaan, miten paljon tanssija antautuu maan vetovoimalle. Orgaanisuus ja mekaanisuus linkittyi myös kontrolliin, miten kontrolloitua liikemateriaali on ja miten paljon siinä on improvisaatiota.

Pyrin myös purkamaan vastakkainasetteluja usealla eri tavalla: kontrollia kuvaavassa osiossa tanssija itseasiassa antautui enemmän painovoimalle, ja toisaalta taas osiossa, joka tutki antautumista teknologiselle toimijuudelle, tanssija matkiessaan teknologista aparaattia vastusti painovoimaa. Tämän voi ajatella toteuttavan vuotamista (spilling) vastakkainasettelujen väliin. Suvi kaltaistuu koneen kaltaiseksi painovoimattomaksi olennoksi. Tämä tuki jo aiempaa havaintoani siitä, miten painovoima tanssitaiteen kontekstissa miellettyinä laadullisena elementtinä uupuu useimmilta koneilta, niiden kokonaisuudessa on kannatellumpaa suhteessa ihmisen ruumiin massaansa. Tähän vaikuttaa varmasti se, että ihmisen sisältö koostuu enimmäkseen vedestä, toisin kuin koneen sisältö koostuu erilaisista mekaanisista komponenteista.

Aloitimme yhteisen työskentelyn tanssijoiden kanssa tutkimalla mitä nämä laadut ovat itsenäisesti ja mitä niiden yhdistelmä voisi olla. Koko työskentelyprosessin ajan keskustelimme paljon näistä kahdesta erilaisesta elementistä tai laadusta koko työryhmän kanssa. Suunnittelijat olivat havainnoimassa liiketutkimuksia aiheesta ja ne päättyivät aina koko työryhmän yhteiseen reflektointiin. Nämä yhteiset keskustelut auttoivat meitä sanoittamaan orgaanista ja mekaanista laatua ja löytämään näille laaduille merkityksiä, mitä ne tässä yhteydessä voisivat tarkoittaa.

Tonuksen kanssa työskennellessämme pohdimme muun muassa lihasten käyttöä, pyrkiikö tanssija rentouttamaan lihakset liikkeessaan vai jännittämään niitä maksimaalisesti. Mallan soolossa lihakset olivat enimmäkseen jännittyneet, joka kuvasti ihmisen pyrkimystä vallankäyttöön ja hallintaan. Liikkeet olivat myös päämäärätietoisia, liikkeissä sekä liikefraaseissa oli selkeät alut ja loput. Liikemateriaali oli myös etukäteen suunniteltua, soolo ei sisältänyt improvisatorista materiaalia. Näin ollen tämän soolon liikemateriaali painottui mekaaniseen päähän. Toisaalta liikemateriaalissa oli myös ajoittain antautumista maan vetovoimalle ja lihasten rentoutumista, jota voi kutsua orgaanisuudeksi.

Suvin soolossa oli puolestaan nähtävissä liikkeen virtaavuutta ja liikkeiden ketjuuntumista toisiinsa, näin ollen liikemateriaalissa oli myös orgaanista laatua, vaikka siihen sekoittui myös mekaanisuutta takaisinpäin kelauksen ja kannatellun kehon myötä. Suvin soolossa puolestaan oli paljon improvisatorista materiaalia, jonka miellän materiaalin elävyydeksi eli orgaanisuudeksi.

Näin ollen orgaaninen ja mekaaninen laatu vaikuttivat rinnakkain molempien soolojen liikemateriaalissa. Orgaanisen ja mekaanisen rinnakkaisasettelu toteutui myös skannauksen praktiikassa ja unisono-kohtauksissa, joista kerron lisää seuraavissa luvuissa. Käyn myöhemmin läpi, miten orgaanisuus toteutui suhteessa teoksessa käytettyyn teknologiaan.

4.5. Skannauksen praktiikka

Skannauksen praktiikka vaikutti teoksessa kaiken tanssijantyön pohjalla ja sitä voi kutsua teoksen eri kohtauksia yhteen sitovaksi elementiksi.

Teimme tanssijoiden kanssa ensimmäisellä harjoitusviikolla osassa kaksi kuvailemiani harjoitteita ja tutkimme havainnoimisen orgaanista ja mekaanista puolta.

Keskustellessamme harjoitteista yhdessä, oli kiinnostava kuulla, että mielikuva alati tilaa skannaavasta valvontakamerasta auttoi tanssijoita pitämään havainnoimisen kiinni nykyhetkessä. Myös Hay painottaa havainnon praktiikassaan nykyhetken kokemista, havainto ja liike eli tanssi tapahtuu hänen sanojensa mukaan ”nyt, nyt ja nyt”.

Mekaaniselta tuntuva harjoite voi siis yksinkertaisuudessaan tuottaa läsnäolon kokemuksen, yksinkertaisuus ja toisteisuus on meditatiivista.

Skannauksen praktiikka ei sinänsä kehittynyt teoksen aikana eteenpäin. Tämä johtui varmasti myös tiukasta aikataulusta, oli edettävä teoksen muun liikemateriaalin kanssa emmekä tutkineet ensimmäisten harjoituspäivien jälkeen skannausta omana elementtinään. ACO:ssa puolestaan työskentelimme tanssijoiden kanssa pelkästään havainnon ja skannauksen parissa melkein viikon ja koenkin että tämä tuolloin tekemämme pohjatyö kantoi myös tässä työssä. Mielestäni skannauksen praktiikka loi teokseen hyvällä tavalla oudon jännitteen. Kun esiintyjä näki ja kohtasi katseellaan katsojan, hänessä oli jotain inhimillistä ja samaistuttavaa. Toisaalta hän näytti olevan vahvasti kytköksissä omaan ”teknologiseen” universumiinsa, hän tuntui olevan etäällä toisessa maailmassa, hän tuntui vieraalta ja ei-inhimilliseltä.

4.6. Kontrolloitu unisono

*Terrain of Spills*issä unisono ilmeni lopulta hyvin perinteisellä tavalla, tanssijat liikkuvat yhtä aikaa saman ennalta opetellun liikemateriaalin. Liikemateriaali oli siis hyvin kontrolloitua ja siten sen voi myös nähdä mekaanisena.



Malla ja Suvi tanssimassa unisonoa. Kuva Sanni Siira.

Unisonosta koostuvia kohtauksia oli kaksi, ensimmäinen niistä oli nopea ja toinen hidas. Koostimme kohtauksen liikemateriaalit yhdessä tanssijoiden kanssa scifi-elokuvista ja -sarjoista sekä Daft Punkin musiikkivideoista lainaamista liikkeistä. Ensimmäisessä kohtauksessa tämä liikemateriaali oli nopeaa, liikkeet olivat selkeästi eroteltuja toisistaan, keho oli jännittynyt ja valpas. Toisessa kohtauksessa tämä sama liikemateriaali tapahtui hieman eri järjestyksessä. Liike oli hidasta, viipyilevää, hengittävää, liikkeet sulautuivat toisiinsa, keho oli rento.

Vaikka unisono ilmeni lopulta teoksen liikemateriaalissa hyvin perinteisellä tavalla ilman variointia, uudenlaisten ominaisuuksien syntyminen komponenttien vuorovaikutuksesta näkyi teoksen teknologioissa. Kerron emergenssistä teknologiasta lisää seuraavassa luvussa.

4.7. Toimijuuksista ja kontrollista

Kerron tässä luvussa, miten teknologian ja sattuman toimijuudet toteutuivat *Terrain of Spillsissä* ja miten työskentelimme niiden kanssa. Pohdin myös näitä erilaisia toimijuuksia suhteessa koreografina toimimiseen kyseisessä projektissa ja kontrolliin.

4.7.1. Teknologian toimijuus

Projektin alusta asti keskustelimme suunnittelijoiden kanssa, miten teknologialle voi luovuttaa toimijuutta ja mitä organisaatio teknologian yhteydessä voisi tarkoittaa. Teknologian toimijuutta voi lähestyä generatiivisen teknologian kautta. Generatiivisessa teknologiassa itse tekninen järjestelmä tuottaa muutosta ja yllätyksellisyyttä valittujen mallien tai rakenteiden sisällä. Teoksessa käytimme generatiivista teknologiaa projisointien ihotekstuurissa, audioelimen äänessä ja valoissa.

Ihotekstuuri-projisoinneissa itse teknologiselle järjestelmälle oli jaettu valtaa suhteessa ihmisen tekemiin valintoihin. Ilmarin tuottama ihotekstuuri koostui paristakymmenestä erilaisesta lähikuvasta, jotka oli otettu ihopinnasta. Näistä kuvista järjestelmä arpoi lähtökuvan, joka muokkasi seuraavaa kuvaa ja niin edelleen. Kuvat olivat siis kytköksissä toisiinsa siten, että koko tekstuuri eli ja muokkautui vähitellen. Etenkin

lähtökuvan valintaan ja koko tähän kuvien muodostamaan kiertoon liittyi paljon satunnaistettuja arvoja. Ilmarilla ei ollut suoraa kontrollia siihen, miltä tekstuuri kokonaisuudessaan näyttää mutta hän pystyi vaikuttamaan esimerkiksi siihen, miten nopeasti muutokset siinä tapahtuvat.

Audioelin-kohtauksessa Johanna ohjelmoi sensorin toimimaan tietyllä etäisyydellä. Puolestaan sensoria kontrolloiva ohjelma käsitteli sensorin lähettämää dataa ennalta ohjelmoiduilla ehdoilla. Tämä ohjelma myös lähetti dataa eteenpäin toiseen ohjelmaan, joka käynnisti ennalta valittuja tapahtumia. Johanna oli siis ennalta valinnut tietyt parametrit, joiden pohjalta ohjelmat tekivät valintoja.

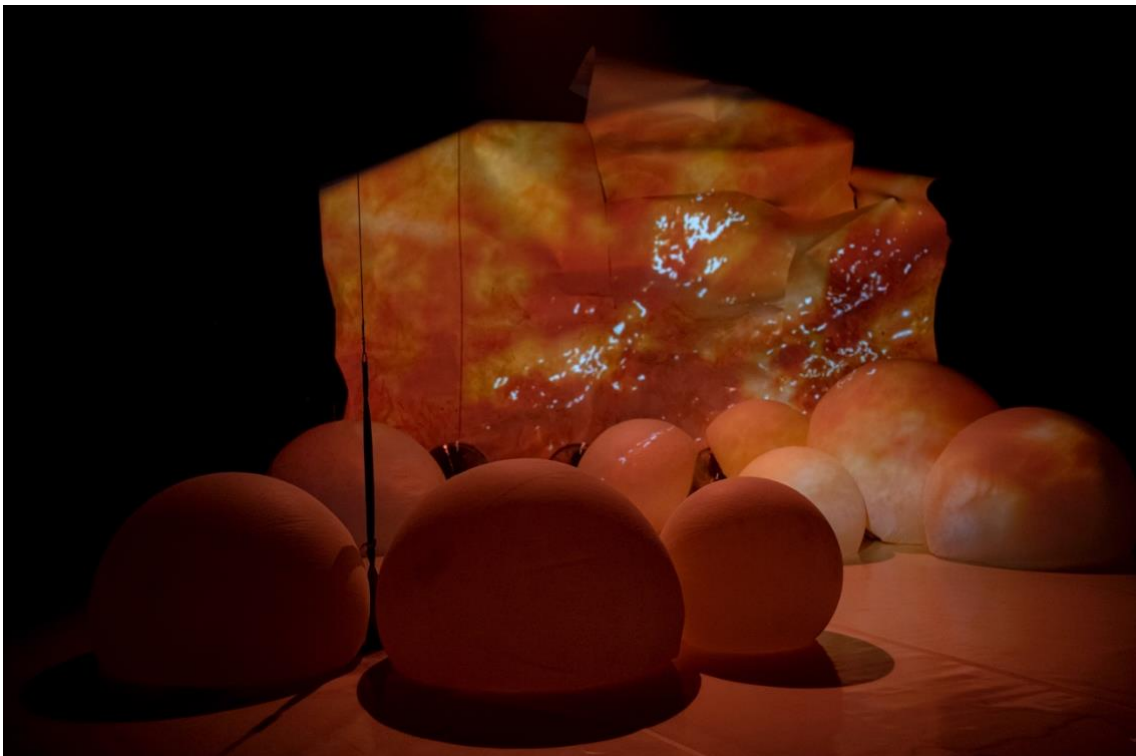
Audioelin-kohtauksessa käytettiin myös kolmea katosta roikkuvaa valoa, joita ohjasi kolme erilaista satunnaista signaalia. Ilmari oli aluksi määritellyt, mikä on maksimaalinen nopeus millä valotilanne voi vaihtua ja miten pitkään valotilanne voi pisimillään pysyä samanlaisena. Näiden alun parametrien asettamisen jälkeen hän ei enää kontrolloinut valotilannetta. Lisäksi nämä kolme roikkuvaa valoa ottivat dataa myös äänielimen äänestä: äänielimestä kuuluva ääni lisäsi tai vähensi satunnaisesti roikkuvien valojen kirkkautta.

Lisäksi audioelin-kohtauksessa Johanna ja Ilmari siirtyivät valo- ja äänipisteiden takaa katsomoon. Näin näytettiin yleisölle, että kohtauksen teknologia toimii ilman ihmisen jatkuvaa kontrollointia.

Kaikissa näissä järjestelmissä teknologian annettiin itse generoida materiaalia ihmisen valitsemien asetusten pohjalta, teknologiaa voi siten kutsua emergenssiksi. Teknologialle annettiin siis valtaa tuottaa joko isompia muutoksia tai pienempiä variaatioita materiaaliin ihmisen rajaaman kehyksen sisällä. Teknologiaan liitettyjen mekaanisuuden eli säännönmukaisuuden, ennakoitavuuden, ja automaattisuuden rinnalla ilmeni siis epäsäännöllisyyttä, yllätyksellisyyttä ja elävyyttä, joita voi kutsua myös orgaanisuudeksi.

4.7.2. Sattuman toimijuus

Teoksessa jaoimme toimijuutta myös sattumalle, satunnaisuudelle. Sattumalla tai satunnaisuudella tarkoitan Bennettiä mukaillen sommitelmaan vaikuttavia ennakoimattomia voimia (2020, 26–30). Sattuman toimijuus linkittyi teoksessa myös vahvasti teknologialle jaettuun toimijuuteen, osa järjestelmän valinnoista oli satunnaisia. Sattumalle ”antautumista” voi myös ajatella ihmiskeskeisyyden heikentämisenä, koska ihminen ei näin ollen ole täysin hallitse tai kontrolloi kokonaisuutta. Koska täydellisen hallinnan, eikä myöskään antautumisen, saavuttaminen ole ihmiselle mahdollista, voikin ajatella, että joissain tilanteissa todennäköisyys hallinnalle on suurempi kuin toisissa.



Sääpallojen tanssi. Kuva Sanni Siira.

Teoksessa annoimme sattumalle valtaa tilan tanssiksi kutsumassamme loppukohtauksessa. Koko esitys loppui siihen, että tuulettimista lähtevä ilmavirta kuljetti ilmalla täytettyjä sääpalloja tilassa eteenpäin. Emme täysin voineet tietää, mihin pallot lopulta pysähtyisivät. Joinain päivinä sama määrä ilmavirtaa kuljetti niitä hyvin pitkälle katsomoon asti, joinain päivinä pallot liikkuvat vain vähän lähtöpisteestään. Pallojen liikkuminen ei ollut myöskään täysin sattumanvaraista ja ennakoimatonta, olimme tietoisia suunnilleen nopeudesta millä ne liikkuisivat ja myös niiden liikkumasuunta oli selvillä tuulettimien asemoinnin myötä.

Lisäksi teokseen osallistui myös sellaista sattuman toimijuutta, jonka raamia emme voineet itse valita. Kollektiivimme yksi jäsen covid-19 tuotti muuttuvien rajoitusten ja altistumisepäilyjen kautta jatkuvaa muutosta työprosessiin, sen aikatauluihin ja siten myös teokseen. Mikäli joku työryhmästä olisi sairastunut, olisi koko työ todennäköisesti jäänyt kesken. Työryhmän lähipiirissä tapahtui useita altistumisia, useampana päivänä joku työryhmän jäsenistä odotti omaa tai samassa taloudessa asuvan henkilön koronatestin tulosta. Näin ollen hän ei voinut saapua harjoituksiin ja täten aikataulu meni prosessin aikana lukuisia kertoja uusiksi.

Myös teoksen tekninen luonne teki sen, että erilaista teknologiaa ja erilaisten teknisten järjestelmien välistä vuorovaikutusta oli teoksessa runsaasti, joka puolestaan lisäsi haastetta, että kaikki sujuisi kuten oli ennalta suunniteltu. Ennen viimeistä esitystä emme saaneet teosta enää toimimaan. Toimimattomuuteen vaikutti moni pienempi tekijä, sen aiheuttajaa ei varsinaisesti löydetty. Teos tuntui siis muotoutuvan jatkuvien ulkoisten olosuhteiden töytäisyyistä, mikä sinänsä on kiinnostavaa suhteessa kontrolliin.

4.7.3. Oma toimijuuteni koreografina

Jäsentelen tässä luvussa omaa toimijuuttani koreografina ryhmäprosessin, prosessin eri vaiheiden ja ulkoisen olosuhteen kautta.

Omaan toimijuuteeni koreografiana vaikuttaa muiden työryhmän jäsenten toimijuus, se miten aktiivisesti he osallistuvat prosessiin eli miten jaamme vastuuta, valtaa ja omistajuutta prosessissa. Mielestäni vastuu, valta ja omistajuus liittyvät kiinteästi toisiinsa: ottamalla vastuuta, saa myös valtaa ja täten omistajuutta tekemälleen työlle.

Terrain of Spillsissä työtapa oli hyvin keskusteleva, joka toimii jo mielestäni hyvänä lähtökohtana, kun halutaan jakaa toimijuutta koko työryhmän kesken. Puhuimme yhteisen työskentelyn alussa paljon roolituksesta, kuka hoitaa mitäkin vastuualuetta. Lisäksi keskustelimme päätöksenteosta ja palautteenannosta, millainen on kenellekin rakentavaa palautetta ja miten haluaa saada palautteen. Jaoin myös työskentelyn eri vaiheissa, minkälaisia kunkin toiveet yhteiselle työskentelylle ovat, miten työskentelemme yhdessä, miten voisimme parantaa yhteistä työskentelyä. Lisäksi

kävimme kierroksen harjoitusten alussa ja lopussa, jossa kukin kertoi millä mielellä harjoitukseen saapui ja millä mielellä harjoituksista lähti. Halusin antaa jokaiselle työryhmän jäsenelle tilaa tuoda omia ajatuksiaan ja osaamistaan esille. Pysin siis jakamaan toimijuutta jokaiselle työryhmän jäsenelle. Näenkin roolissani koreografina samaa kuin fasilitoijassa: ohjaan työtä kohti yhteistä päämäärää kuullen muiden tarpeet ja toiveet ja annan tilaa myös muiden luovuudelle. Toisaalta *Terrain of Spillsissä* vastuu kokonaisuudesta oli minulla ja tein myös lopulliset päätökset. Tähän vaikutti luonnollisesti myös se, että kyseessä ei ollut kenenkään muu lopputyö kuin minun.

Työtapa oli myös prosessikeskeinen. Prosessikeskeisessä työtavassa keskiössä on itse prosessi ja sen työhön tuottamat muutokset. Prosessikeskeisen työtavan vastakohtaksi voisi luonnehtia työtappaa, jossa laaditaan tarkka suunnitelma ja edetään tämän suunnitelman mukaisesti kohti tavoitetta. Prosessikeskeistä työtappaa voi kutsua myös tutkivaksi työtavaksi, *Terrain of Spillsissä* tutkimme erilaisia materiaaleja, jonka jälkeen osaa materiaaleista jatkokehitettiin eteenpäin, osa karsiutui pois. Tutkiminen koostui siis vuorovaikutuksesta materiaalien kanssa sekä työryhmän jäsenten keskustelusta, mitä ajatuksia kyseinen materiaali kenessäkin herätti.

Prosessikeskeiseen työtappaan liittyy paljon keskeneräisyyden ja epävarmuuden sietämistä. Pyrimme työryhmän kesken sanoittamaan näitä tunteita työn eri vaiheissa, jolloin epävarmuudesta ja keskeneräisyydestä tulee yhteisesti jaettua ja niiden tunteminen normalisoituu. Itselleni on ollut pitkä prosessi opetella hyväksymään, että asiat ovat kesken. On ajoittain edelleen vaikea keskittyä materiaalin tutkimiseen prosessin alkuvaiheessa ja hillitä taipumus alkaa heti muovaamaan tai kehystämään eli kontrolloimaan työtä.

Omaa toimijuuttani koreografina voi jäsenellä myös suhteessa tanssijan päätösvaltaan, kuinka paljon hänelle jäi tilaa tehtävän, liikemateriaalin tai tulkinnan rakentamiselle. Rakensimme kaiken materiaalin tanssijoiden kanssa yhdessä, tosin toisissa kohtauksissa ohjausta ja valmiimpia ehdotuksia tuli enemmän minulta. Toisissa kohtauksissa taas etenimme enemmän tanssijan tuntoisten havaintojen pohjalta. Myös improvisatorisen materiaalin käyttöä itse teoksessa voi mielestäni ajatella tanssijan toimijuutena

suhteessa koreografian työhön, riippuen toki siitä, miten tiukasti tehtävä on etukäteen rajattu koreografian toimesta.

Toimijuuteni koreografina nivoutuu pitkälti omaan persoonaani ja tapaan toimia stressaantuneena. Taiteellinen työni tapahtui hyvin poikkeuksellisissa olosuhteissa, koronatilanne oli Suomessa työn tapahtumisen aikaan maaliskuussa tähän asti pahimmillaan. Tilanne oli minulle ja kaikille erittäin stressaava. Epävarmuutta tuntui olevan sietämättömän paljon, jolloin pyrin kontrolloimaan enemmän määrin niitä asioita, jotka olivat kontrolloitavissani. Lopputuloksesta tuli kuulemani palautteen mukaan hyvin hallittu. Voin yhtyä tähän palautteeseen, alun perin ajattelin, että teoksessa olisi ollut enemmän tilaa improvisaatiolle ja sattumalle.

4.8. Teknologian läpinäkyvyydestä

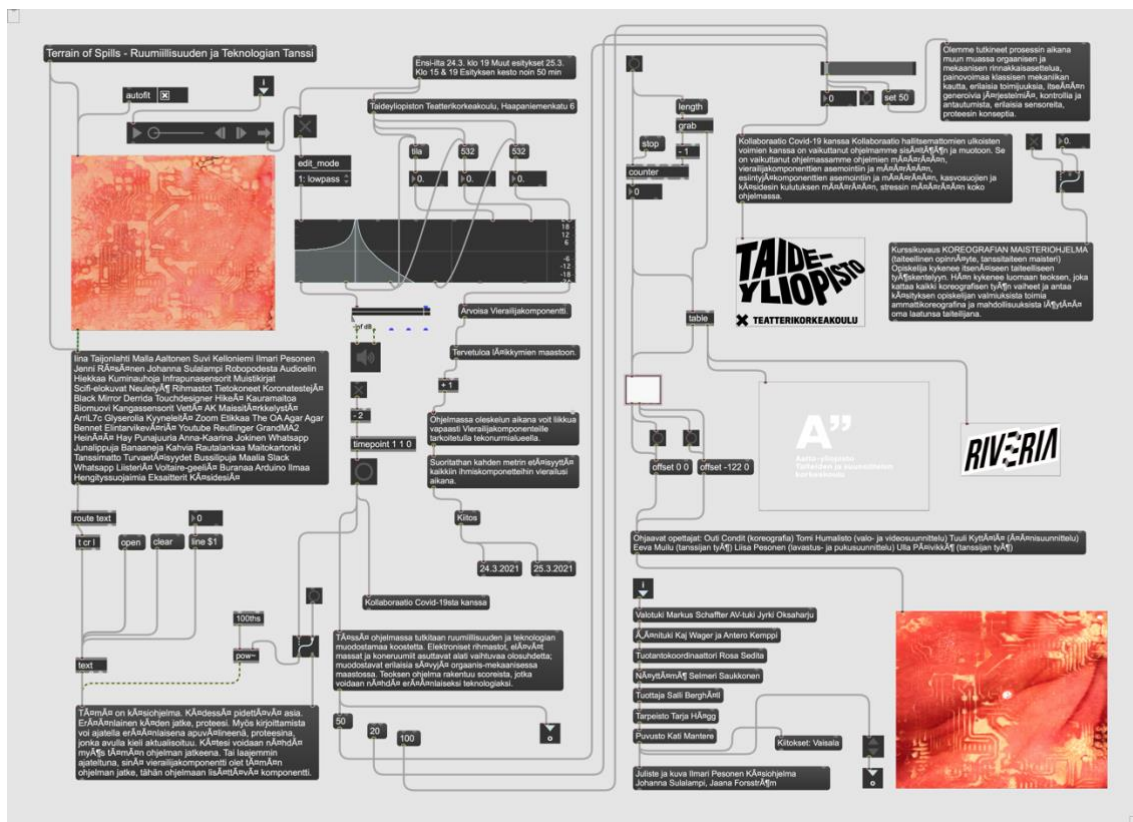
Keroin johdanto-osassa, että minulle on tärkeätä läpivalaista teoksissa käyttämäni teknologia ja pyrkiä näin ollen välttämään dystooppisen tai utooppisen mielikuvan luomista katsojalle teknologian kehittyneisyydestä. Kerron tässä luvussa, miten otimme huomioon teknologian läpinäkyvyyden *Terrain of Spillsissä*.

Audioelin oli hyvin funktionaalinen, se koostui lähinnä niistä komponenteista mitä sen toimimiseen vaadittiin. Emme halunneet luoda audioelimestä ”spektaakkeliä” olentoa, emme halunneet tehdä siitä koristeellista tai mahtipontista näyttämöllistä elementtiä. Audioelintä ei siis liiemmin lavastettu tai koristeltu, ainoastaan foliopalat ja yksi piuha eivät olleet sen toimimisen kannalta välttämättömiä.

Myös se, että valitsimme audielimen käynnistäjäksi vain yhden sensorin, toi läpinäkyvyyttä audioelimen teknologian toimintaan. Katsojan oli helpompi havainnoida, mikä käynnisti audielimen ääni- ja valoreaktion, koska Suvi kosketti aina samaa kohtaa audioelimestä. Jos sensoreita olisi ollut huomattavasti enemmän, tämä syy-seuraussuhde ei olisi ollut niin ilmeinen ja se olisi voinut tuottaa katsojalle mielikuvan, että teknologia toimii jotenkin autonomisemmin ja ”älykkäämmin”.

Myös valo- ja äänisuunnittelijan näkyminen osana näyttämökuvaa voi nähdä teknologian läpinäkyvyytenä. Katsoja pystyi näkemään Ilmarin ja Johannan toiminnan valo- ja äänipisteiden takana samalla kun katsoi näyttämön tapahtumia. Teatterin konventioihin kuuluu yleensä piilottaa teknologia ja sen takana olevat henkilöt. Me halusimme tehdä näkyväksi, että teknologia on osa ihmisen toimintaa, teknologia ja ihminen eivät ole toisistaan erillisiä entiteettejä.

Lisäksi läpinäkyvyys toteutui julisteessa ja käsiohjelmassa. Julisteessa ja käsiohjelmassa oli lueteltu mistä teos koostuu, siinä oli mainittu muun muassa televisiosarjoja, joista olimme lainanneet unisonoon liikemateriaalia.



Käsiohjelma, toteutus Johanna Sulalampi ja Jaana Forsström.

Käsiohjelmassa tekstit oli aseteltu aukeamalle päätöspuun kaltaiseen muodostelmaan. Päätöspuu on ikään kuin resepti, joka avaa mistä elementeistä päätökset koostuvat. Päätöspuita käytetään muun muassa koneoppimisessa. Päätöspuun käyttö käsiohjelmassa oli toki esteettinen valinta, sen ilmaisemat syy-seuraus-ketjut eivät olleet todellisuudessa niin selkeitä. Silti koen sen antavan jonkinlaisen käsityksen katsojalle, miten teoksen ja sen synnytyksen prosessin komponentit asettuvat suhteessa toisiinsa.

Mielestäni onnistuimme valottamaan niin teknologian toimintaa kuin koko työprosessia teoksessa monin eri keinoin. Olin jo aikaisemmissa töissäni tuonut teknikat osaksi näyttämökuvaa, samoin olin jo aikaisempien töideni käsiohjelmissa avannut teokseen olennaisesti vaikuttaneita referenssejä. Sensoreiden kanssa tiiviimpi työskentely oli minulle melko uutta. Olikin kiinnostava huomata, miten helposti ne alkavat tuottaa mystiikkaa teokseen, miten helposti niiden käyttö alkaa tuottaa tunnetta teknologian itseohjautuvuudesta. En mielestäni vielä ole täysin sisäistänyt, mitä mahdollisuuksia tai merkityksiä sensoreiden käyttöön voi sisältyä. Uskonkin että tulen jatkamaan niiden työskentelyn parissa ja näin ollen pystyn tulevaisuudessa vielä paremmin jäsentämään sensorien toimintaa suhteessa teknologian läpinäkyvyyteen.

5. LOPUKSI

Olen todella kiitollinen, että vaikeista olosuhteista huolimatta sain tehdä taiteellisen lopputyöni loppuun. Työ sitoi olennaisesti viimeisten vuosien aikana keräämiäni tietoja ja taitoja ja pääsin myös kehittämään pidemmälle praktiikoitani biomekaniikasta, painovoimasta, rinnakkaisasettelusta, havainnoimisesta ja materiaalin itseorganisoiutuvuudesta. Pystyin myös viemään pidemmälle, miten voin työskennellä ei-inhimillisen kanssa. Pystyn nyt myös jäsentelemään paremmin, mitä teknologialla tai ihmisyydellä tarkoitan.

Oma suhteeni uusmaterialistiseen ja posthumanistiseen, tai yleisesti teoriaan, kehittyi ja muuttui tämän kirjoitusprosessin kuluessa. Koin aluksi hyvin vaikeana löytää omaa ääntäni teorioiden keskeltä, ikään kuin filosofien kipsistä valetut pääfiguurit olisivat haudanneet minut alle. Kirjoitusprosessin aikana opin luottamaan omiin praktiikoihini, jotka voi nähdä myös teoriana. Ymmärsin, että filosofiset teoriat ovat hyödyllistä ja inspiroivaa tietoa, mutta jotta tämä tieto sisäistyisi ja tulisi osaksi minua, niin sanotusti ruumiillistuisi, minun on myös uskallettava ottaa etäisyyttä tuohon tietoon.

Koin hyötyväni siitä, että aloitin tämän kirjallisen työn kirjoittamisen ennen kuin aloitin varsinaisen taiteellisen osuuden yhdessä työryhmän kanssa. Minua ja koko työryhmää auttoi työn rajaamisessa ja jäsentelyssä, että pystyin jakamaan työryhmälle kirjoittamaani materiaalia, vaikka kirjoitus olikin silloin vielä vaiheessa. Teorian ja käytännön, tai puolestaan yhteisessä ryhmäprosessissa keskustelun ja tekemisen välinen kuilu tuntuukin kaventuvan, kun niiden työstö tapahtuu rinnakkain ja sopivassa suhteessa toisiinsa.

Ihminen ei ole muuttumaton hahmo, ihmisellä on kyky muuttua ja kehittyä sekä mukautua uusiin ympäristöihin ja tilanteisiin. Teknologian suhdetta ruumiillisuuteen onkin kiinnostava tutkia siitä kulmasta, että teknologia voi auttaa meitä ylittämään ruumiillisuuden rajoja ja löytämään uusia tapoja havainnoimaan ja aistimaan ympäristöä.

Mielestäni teos toi hyvin esiin ihmisen ja teknologian yhteistoimijuutta, teknologia peilaa ihmistä ja ihminen teknologiaa ja ne muodostavat verkkomaisen yhdistelmän. Sekä Mallan että Suvin sooloissa teknologia nivoutui ruumiillisuuden kanssa yhteen, Mallan soolossa painovoiman kautta, Suvin soolossa audioelimen ja scoretyöskentelyn kautta.

Teoksen kokonaisdramaturgiassa oli nähtävissä ihmiskuvan muutos, suorittavasta, tehokkaasta ja ikään kuin mekaanisesta ihmisestä siirryttiin teoksen loppua kohden kohti laskeutunutta, rentoa ja kuuntelevampaa ruumiillisuuden tapaa. Lopun kohtauksessa ihminen oli puolestaan kokonaan poissa näyttämöltä. Näin annoimme tilaa muille kuin ihmistoimijoille.

Koreografin opintojen aikana minulle merkityksellisemmäksi nousi lisääntynyt kyky jäsenellä ja säädellä kontrolloimista ja antautumista. Sain työvälineitä praktiikoideni synnyttämiseen, joiden avulla pystyin muuntelemaan kontrollin ja antautumisen välistä suhdetta. Ymmärsin myös, mitä kontrolli on suhteessa työskentelyprosessiin ja sen eri vaiheisiin ja miten koreografina voin tehdä tietoisempia valintoja suhteessa kanssatoimijoihini. Minulle kontrollista luopuminen ja ei-tietämisen hyväksyminen osana taiteellista prosessia liittyy vahvasti koko taiteen tekemisen viehätykseen: vahingoista tai erehdyksistä saattaa syntyä jotain uutta ja kiinnostavaa.

Lähteet

Painetut lähteet

Ahonen J, Sandström M. 2011. Liikkuva Ihminen – aivot, liikuntafysiologia ja sovellettu biomekaniikka. VK-kustannus Oy, Lahti.

Airaksinen, T. 2003. Tekniikan suuret kertomukset: filosofinen raportti. Helsinki, Otava.

Bagh, J-E von. 2018. Choreographing in nomadic traces. Opinnäytetyö, Taideyliopiston Teatterikorkeakoulu. Helsinki.

Beni, G. & Wang, J. 1989. Swarm intelligence in cellular robotic systems. In: Proceedings of NATO advanced workshop on robots and biological systems. Tuscany.

Bennett, J. 2020. Materian väre. Suom. Kilpeläinen, T. Niin & Näin. Alkuperäinen teos *Vibrant Matter, A Political Ecology of Things*. 2010.

Bertalanffy, L. 1971. *General system theory: foundations, development, applications*. London: Allen Lane.

Derrida, J. 2020. Eläin joka siis olen. Suom. Tuomikoski, A. Tutkijaliitto. Alkuperäinen teos *L'animal que donc je suis*. Galilée. 2006.

Foster, S. 1986. *Reading Dancing: Bodies and subjects in contemporary American dance*. University of Californian Press. Berkeley and Los Angeles, California, Ltd London, England.

Gibson, J. J. 1986. *The Ecological Approach To Visual Perception*. Hillsdale: Lawrence Erlbaum Associates.

Heidegger, M. 2007. Tekniikka ja käänne. Suom. Jaaksi, V. Tampere: Eurooppalaisen filosofian seura ry. Alkuperäinen teos *Die Technik und die Kehre*. 1949–50.

Kelly, K. 2016. *The Inevitable: Understanding the 12 Technological Forces That Will Shape Our Future*. Viking Press.

Kokkonen, T. 2017. Esityksen mahdollinen luonto – suhde ei-inhimilliseen esitystapahtumassa keston ja potentiaalisuuden näkökulmasta. *Acta Scenica* 48.

Lepecki, A. 2016. *Singularities: Dance in the Age of Performance*. Routledge.

Lindberg, S. 2017. Proteesi, robotti ja kyborgi. *Tiede & edistys* 3/17.

Nivala, A. 2019. Onko tekoälyä olemassa? niin&näin 3/2019.

Parviainen, Jaana. 2006. *Meduusan liike: mobiiliajan tiedonmuodostuksen filosofiaa*. Helsinki: Gaudeamus.

Stiegler, B. 1998. *Technics and Time*. Trans. Richard Beardsworth and George Collins. Stanford: Stanford UP.

Taijolahti, I. 2019. *Human Robot. Moving Robot -sosiaalisen robotin ja tanssitaiteilijan interventio*. Opinnäytetyö, Turun ammattikorkeakoulu. Turku.

Zittrain, J. 2006. *The Generative Internet*. Harvard Law Review.

Painamattomat ja elektroniset lähteet

Axelsson, M. 2020. Ekho Collectiven instagram-profiili. Luettu 1.12.2020.

<https://www.instagram.com/p/CDeQOonsjpe8/>

Donnarumma, M. 2017. *Beyond the Cyborg: Performance, attunement and autonomous computation*. Luettu 15.2.2021. https://marcodonnarumma.com/publications/marco-donnarumma_Beyond-the-Cyborg_JPADM2017_author-copy.pdf

Huhtaniemi, E. 2019. Luettu 20.2.2021

<https://antroblogi.fi/2019/02/kentauri-yhdistaa-ihmisen-ja-koneen/>

Kirkkopelto, E. 2015. Virtuaalisen materian jäljillä. Ruukku – Studies in Artistic Research. Luettu 26.1.2021

<https://www.researchcatalogue.net/view/47685/95783>

Medlock, K. 2016. “Cyborg artist” can sense earthquakes around the world as they are happening. Luettu 6.4.2021. <https://inhabitat.com/cyborg-artist-can-sense-earthquakes-around-the-world-as-they-are-happening/>

Suomisanakirja. Viitattu 9.1.2021. <https://www.suomisanakirja.fi/topografia>

Watling, L. 2012. Luettu 14.12.2020

<https://www.tate.org.uk/art/artworks/horn-finger-gloves-t07845>

Wikipedia, Vapaa tietosanakirja: Binäärijärjestelmä. Viitattu 4.1.2021

<https://fi.wikipedia.org/wiki/Binärijärjestelmä>

Wikipedia, Vapaa tietosanakirja: Mekaniikan peruslajit. Viitattu 8.4.2021.

https://fi.wikipedia.org/wiki/Mekaniikan_peruslajit

Esitykset

Human Robot. Moving Robot – työpaja ja esityskonsepti. Koreografia ja konsepti Iina Tajjonlahti. Koreografian assistentti Kaisa Kukkonen. Tuottaja ja dramaturginen apu Annina Antinranta. Tekninen tiimi Niki Ulmanen, Teemu Turunen, Olli Ohls, Minja Axelsson. Esiintyjät Momo-robotti ja Iina Tajjonlahti. Ensi-ilta 1.3.2019 Annantalo, Helsinki.

Human Robot. Moving Robot – The Next Generation. Konsepti Iina Tajjonlahti ja Annina Antinranta. Koreografia Iina Tajjonlahti. Äänisuunnittelu Annina Antinranta. Sevin rakentaja ja tekninen tuki Jaakko Muhonen. Esiintyjät Sevi-vartiointirobotti, Iina Tajjonlahti ja Annina Antinranta. Ensi-ilta (work in progress) 29.9.2020 Zodiak – Uuden tanssin keskus, Helsinki.

if sun then otherness (Artistic Collaboration). Koreografia Iina Taijonlahti & esiintyjät. Esiintyjät Iris Blauberg ja Arttu Halmetoja. Valosuunnittelu Vilma Vantola. Äänisuunnittelu Satu Kankkonen. Pukusuunnittelu Jenni Räsänen. Lavastussuunnittelu Aino Väisänen. Ensi-ilta 23.12.2020 Teatterikorkeakoulu, Helsinki.

Laila. Ekho Collective (Minja Axelsson, Heikki Heiskanen, Essi Huotari, Olli Kilpi, Joonas Nissinen, Saara-Henriikka Mäkinen, Iina Taijonlahti), Tuomas Norvio, Esa-Pekka Salonen, Paula Vesala. Ensi-ilta 20.8.2020 Alminsali Suomen Kansallisooppera- ja baletti, Helsinki.

Valley1010. Konsepti ja koreografia Iina Taijonlahti. Musiikki (rummut, piano) Joonas Leppänen. Esiintyjät robottipallo, robotti-imuri ja Iina Taijonlahti. Ensi-ilta 29.11.2019 Teatterikorkeakoulu, Helsinki.

Kannen kuva Sanni Siira