



© Angelo Kaunat

Die Vision vom transportablen Eigenheim, das die Bewohner nicht für alle Zeiten an Grund und Boden bindet, regt Architekten immer wieder zu miniaturisierten und modularen Wohnraumkonzepten an, die es als ultimative Einlösung des Glücksversprechens namens „Flexibilität“ ermöglichen sollen, dass Haus und Herr (oder Dame) im Einklang von einem Ort zum anderen wandeln und sich veränderten Lebensumständen immer wieder anpassen können. Mit dem Konzept der „nomadhomes“ entwickelten Gerold Peham und hobby a. jüngst eine intelligente Designvariante dieses Themas, deren Prototyp in Seekirchen von Peham selbst bewohnt wird.

Das Grundmodul in den Maßen 2,50 x 4,65 Meter wiegt 2.800 kg und lässt sich per Standars-LKW verfrachten. Die Tragstruktur besteht aus gebogenen Stahlprofilen, die in einem Guss Boden, Wand und Decke definieren und Fülllementen in Holzbauweise.

Auf wenige Fundamentierungen sind nicht vonnöten, auf Naturboden genügt ein Unebenheiten ausgleichender ebenerdiger Trägerrost. Oberflächenmaterialien (z.B Alucobond, Lärchenholz), Ausstattung und Raumgliederung sind individuell gestaltbar, auch hier ist ein Höchstmaß an Flexibilität granted. (Text: Gabriele Kaiser)

nomadhome®

Inselweg 14
5201 Seekirchen, Österreich

ARCHITEKTUR
hobby a.
Gerold Peham
nomadhome

TRAGWERKSPLANUNG
gbd ZT GmbH

FERTIGSTELLUNG
2005

SAMMLUNG
Architekturzentrum Wien

PUBLIKATIONSDATUM
30. Juli 2006



© Angelo Kaunat



© Angelo Kaunat



© Angelo Kaunat

DATENBLATT

Architektur: hobby a. (Walter Schuster, Wolfgang Maul), Gerold Peham

Architektur / Entwurf: nomadhome

Tragwerksplanung: gbd ZT GmbH (Eugen Schuler)

Bauphysik: A.B.O. Rosenheim GmbH (Udo Bergfeld)

Fotografie: Angelo Kaunat

Funktion: Einfamilienhaus

Fertigstellung: 2005

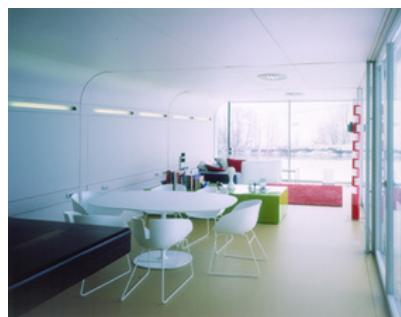
Grundstücksfläche: 1.395 m²

Nutzfläche: 77 m²

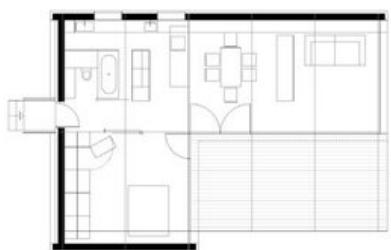
Umbauter Raum: 288 m³

WEITERE TEXTE

Wie ein Auto soll es sein, Isabella Marboe, Der Standard, 08.04.2006



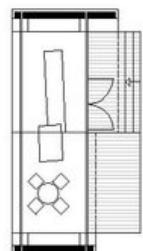
© Angelo Kaunat



an/18806/large.jpg

nomadhome®

nomad 22



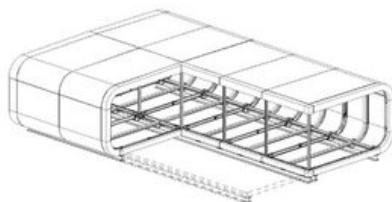
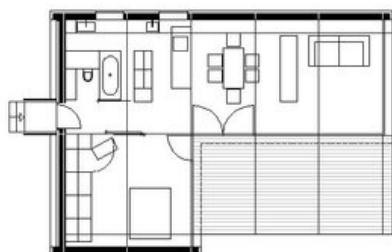
nomad 44



nomad 66



nomad 77



Projektplan