

我们都在引导幸福完美的生活方式

访《COSMOPOLITAN 新娘》时装总监廖洁鸣

4月15日,由《COSMOPOLITAN 新娘》全力打造的“玫瑰人生”故事大片在绿城玫瑰园顺利开拍。丰富奢华的场景营造及完美的细节,让拍摄过程出乎意料的顺利。《COSMOPOLITAN 新娘》时装总监廖洁鸣小姐在绿城玫瑰园会所接受了采访。

问:这次“玫瑰人生”故事大片传递的是什么样的爱情主张?

廖洁鸣:《COSMOPOLITAN 新娘》的故事大片都有一个明确的主题,像我们拍摄过环保主题、奥运主题,还有范冰冰和黄觉参与拍摄的烂漫童话主题。这一次“玫瑰人生”倡导的是坚贞的爱情、幸福的婚姻、有智慧的女人,倡导婚姻是需要经营的,女性在婚姻中需要展示自己的智慧与独立性。用“玫瑰人生”作为片名,因为玫瑰不仅是爱情的代表,更展现出一种隐藏在坚韧中的绝代风华。

问:为什么选择绿城玫瑰园作为此次拍摄的地点?

廖洁鸣:跟绿城的合作源于一次偶然的机会。去年年底跟一个朋友聊到这次“玫瑰人生”的主题时,他就极力向我们推荐绿城玫瑰园,说不仅名称巧合,而且绿城玫瑰园的环境景观做得特别棒。当时我们确实挺兴奋的,也因为从来没有来南京拍摄过,毕竟南京是中国的六朝古都,文化底蕴非常深厚,也是中国历史上很多经典爱情故事的发生地。后来我们就看了绿城的实景照片,确实很震撼,当即决定2010年4月份来南京拍摄。

问:今天的拍摄顺利吗?

廖洁鸣:非常顺利,原来计划用两天时间的,现在看来一天就差不多能全部完成了。说实话,现场比我们想象中更好。虽然今天的天气有点冷,但绿城玫瑰园园区里面的植物都已经很漂亮、很有生机了。特别是一期,建筑掩映在花草树木之中,被边上的高尔夫球场、老山环抱着,让人一下子就沉浸其中,非常和谐。

我们的模特、造型师、摄影师包括我,一到现场特别兴奋,在这样的场景中很容易就能找到感觉,所以今天我们的状态特别好,尤其是我们香港名模Mika小姐,把我们这次的主题演绎得非常完美。

问:拍摄中印象最深的是什么?

廖洁鸣:应该是庭院。庭院的面积非常大,里面的场景也很丰富,像游泳池、烧烤台、花架、石子小径、果树等等,因此拍摄的过程中,可取景的角度很多,效果也很好。特别是泳池,我们在其他地方拍摄也很少见到这么大的。因为庭院面积大,所以景的宽度很好,画面很大气,另一方面因为现场又充满了细节,画面大气的同时也很丰富。

问:您觉得此次与绿城合作的意义是什么?

廖洁鸣:《COSMOPOLITAN



绿城玫瑰园实景图

新娘》和绿城都在引导一种幸福完美的生活方式。做杂志也好、做房子也好,重要的是借助于你所做的事情,能够带给更多人更积极、正面的生活观念和生活方式,我觉得绿城和《COSMOPOLITAN 新娘》在这一点上是非常相像的。比如说《COSMOPOLITAN 新娘》,我们希望帮助更多人树立正确的婚姻观,帮助他们拥有永恒完美的爱情。又比如绿城,为帮助客户实现品质生活的理想,他们把产品做到极致的时候,又在做“园区服务体系”,哪怕是不赚钱在做。所以很多房地产业内的人才都会说,绿城是一个值得尊敬的企业。

希望《COSMOPOLITAN 新娘》和绿城玫瑰园的这次跨界合作,能为大家带来全新的生活感悟,也祝愿每个人都能拥有“玫瑰人生”。

»人物介绍

廖洁鸣:
时尚传媒集团
《时尚新娘》时装总监

拍摄过莫文蔚、范冰冰、徐若瑄、张梓琳、春晓等多位名模明星大片;曾带领摄影团队远赴荷兰以及非洲拍摄了《时尚新娘》大片及封面。

»项目链接



绿城玫瑰园位于珍珠泉风景区,融山水园林于一体,随着纬七路过江隧道今年5月的贯通,从绿城玫瑰园出发,25分钟直抵市中心新街口,是珍稀的城市第一居所别墅。

目前,项目一期已交付,玫瑰园会所与园区服务体系已正式启用。二期法英意别墅大美献映,600-900平米山地独栋,700-2000平米精装庭院,恭迎品鉴。

»动态

此次“玫瑰人生”故事大片将于6月随《COSMOPOLITAN 新娘》杂志全国上市,并于5月下旬在德基进行展出。此外,绿城·南京玫瑰园同期举办“感动瞬间”摄影大赛,征集与亲情、爱情相关的摄影作品。除现金奖外,一等奖将获绿城玫瑰园试住一晚特权,二、三等奖将获得玫瑰园会所的消费体验券,所有获奖选手均可携带一名家属至杭州项目参观游玩,部分获奖作品将刊登于《COSMOPOLITAN 新娘》杂志中,并于今年5月在德基广场进行展示。

投稿邮箱:lvchengmgy@163.com
咨询电话:58869999 58852666
截止时间:2010年5月10日前

现代快报 金楼市

私人府邸 私人金融

投资百万,获益千万 高端物业是资产者,更是勇敢者的游戏
运筹帷幄,财富汇聚 金融机构为您定制资产增值计划
《金楼市》力邀财经评论家叶檀与您一起共解投资环境

现代快报首届华东高端物业解析暨私人理财报告会,敬请期待……

