

# Russian arm

Der ukrainische Ingenieur Anatoliy Kokush entwickelte in den 1980ern ein seinerzeit „Autorobot“ genanntes System, das aus einer Halterung besteht, die auf einem Kamerawagen, einem Auto, Boot, Zug oder anderen beweglichen Fortbewegungsmitteln montiert wird. Auf der Halterung ist ein aus Karbonmaterial gefertigter, elektrisch steuerbarer, 4-6m langer Kranausleger befestigt, an dem wiederum an einem eigens steuerbaren Arm eine elektronische, gyrosstabilisierte Kamera (*Flight Head*) befestigt ist, die auch bei höchst unruhigen Bedingungen stabile Bilder liefern kann. Die gesamte Apparatur wiegt ca. 180kg; sie kann bis zu einer Geschwindigkeit von 150km/h eingesetzt werden. Kran und Kamera werden mittels Joystick vom Kamerawagen aus bedient. Die Technik gelangte anfangs der 1990er nach Hollywood und erhielt dort den Kosenamen „Russian arm“. Sie wurde in amerikanischen Filmen wie *Titanic* (1997), *The Italian Job* (2003), *Ocean's Twelve* (2004) oder *War of the Worlds* (2005) verwendet, in dem Hongkong-Film *Hero* (2002) oder auch in zahlreichen russischen Action-Filmen.

Kokush wurde 2006 für seine Entwicklung mit zwei Oscars für „Scientific and Engineering Award“ geehrt.

From:

<https://filmlexikon.uni-kiel.de/> - **Das Lexikon der Filmbegriffe**

Permanent link:

<https://filmlexikon.uni-kiel.de/doku.php/r:russianarm-9234>

Last update: **2017/03/20 08:33**

