

Instrumentos para determinação de dados posicionais e rotacionais em tempo real no espaço 3D

Modelo RedSpy 3.0

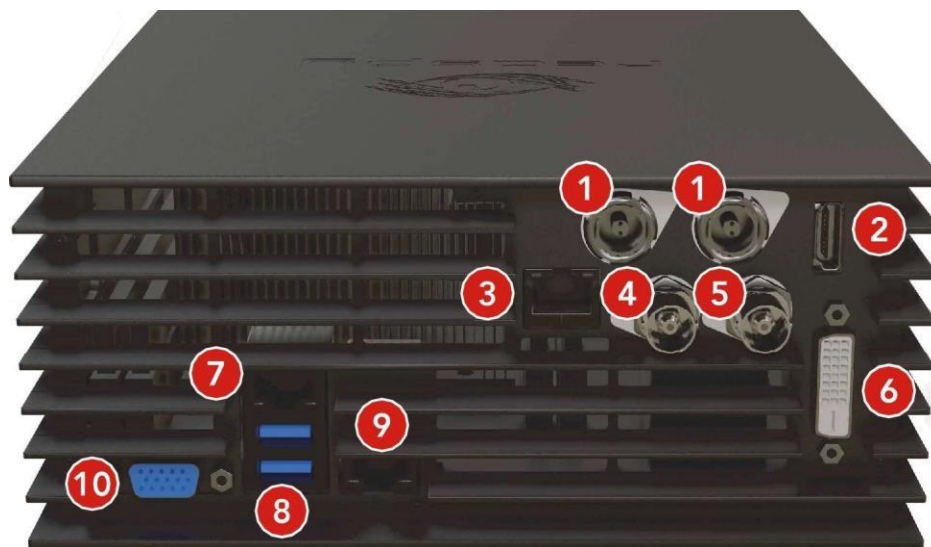
O RedSpy 3.0 é um sistema de determinação de dados posicionais e rotacionais em tempo real de câmera sem fio que oferece rastreamento de altíssima precisão. O RedSpy combina sensores de câmera infravermelha, acelerômetro e giroscópio, que são interpretados por algoritmos inteligentes e finamente ajustados para oferecer esse alto nível de qualidade de rastreamento de câmera. Isso significa que o RedSpy 3.0 pode lidar perfeitamente com movimentos pesados e repentinos da câmera, tornando-o adequado para tudo, desde guindastes e Steadicams até câmeras de mão.

O RedSpy 3.0 é adequado para uso em ambientes internos e externos e os dados de rastreamento podem ser enviados sem fio ou via cabo Ethernet.

Os efeitos virtuais são especialmente adequados para grandes eleições, programas esportivos e de e-sports e eventos ao vivo internacionais, como concertos ou cerimônias. O RedSpy 3.0 se integra perfeitamente a todos os mecanismos de renderização padrão e também oferece suporte à integração direta com o mecanismo Unreal por meio de nosso plug-in especial.

O RedSpy 3.0 é usado para introduzir previsualizações em tempo real para cenas de filmes que incluem elementos virtuais. Ver os elementos virtuais em tempo real facilita para a sua equipe e para os atores desempenharem seus papéis com mais naturalidade do que se estivessem confiando apenas na memória e na imaginação. Os dados de rastreamento da RedSpy 3.0 podem ser armazenados em formato de arquivo FBX e XML, juntamente com o código de tempo LTC e os dados de distorção da lente. É possível usar esses dados armazenados posteriormente, o que significa que você tem informações sobre todos os movimentos da câmera, bem como dados de zoom e foco. Isso permite o pós-processamento é uma tarefa muito mais fácil. O RedSpy 3.0 se integra aos mecanismos Maya e Unreal por meio de nossos plug-ins proprietários.

CONEXÕES DA UNIDADE PRINCIPAL



- 1 - Fonte de alimentação
- 2 - Conexão para saída do monitor
- 3 - Conexão com a câmera Redspy
- 4 - Entrada para receber dados de timecode SMPTE via conector BCN
- 5 - Sinal de genlock via conector BCN
- 6 - Conexão para saída do monitor
- 7 - Gerenciamento de servidores
- 8 - Conexão USB
- 9 - Conexão Ethernet com o mecanismo de renderização
- 10 - Conexão para saída do monitor

ESPECIFICAÇÕES TÉCNICAS

Unidade de câmera e sensor

TAMANHO: 6,3 cm (ϕ) x 10 cm (h)

PESO: 0,35kg

Unidade da placa controladora

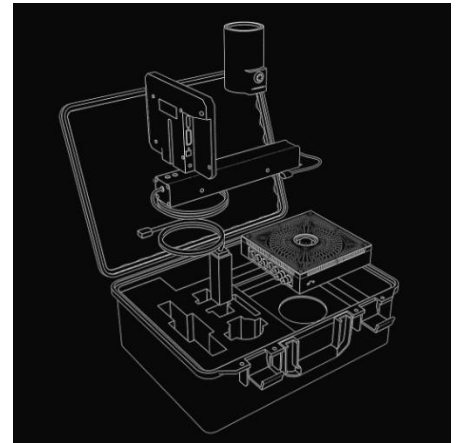
TAMANHO: 22 cm (largura) x 22 cm (l) x 4 cm (altura)

PESO: 1,5kg

Pacote em estojo rígido

TAMANHO: 55 cm (largura) x 40 cm (l) x 25 cm (altura)

PESO: 9,3kg



Tempo de instalação

Tempo necessário para instalar os marcadores + 6 segundos por cada m² (ou cada 10 pés²) de espaço coberto para medição precisa da posição dos marcadores

Tempo de recalibração

Automático, 20 segundos após ligar

Atraso de dados

5ms

Interface de usuário

Interface de usuário gráfica simples com tela de toque

Conexão de dados

Conexão serial ou UDP. Para operação steadicam, os dados são enviados sem fio

Gravação de dados

A gravação de dados é suportada para requisitos de pós-processamento

Lentes suportadas

Canon digital (cabo); Fujinon digital (cabo); Outras lentes suportadas com codificadores externos

Mecanismos Suportados

StypeLand, Vizrt, ZeroDensity, Unreal, Unity 3D, Disguise, Wasp3D, Xpression, Pixotope, Brainstorm, Avid, Ventuz, RTSoftware, ChyronHego e outros

Sistemas Suportados

Pedestais, carrinhos, Steadicams, guindastes, portáteis

Resolução de dados

Resolução posicional: <0,1mm; Resolução angular: <0,003 graus

Deriva

O sistema não acumula nenhum desvio

Estágio 1 de operação

Medição precisa da posição dos marcadores em 3D

Estágio 2 de operação

Rastreamento usando modelos 3D de posição de marcadores medidos com precisão do Estágio 1

Outras características

O sistema nunca determina uma distância entre pares de marcadores nas imagens capturadas.