

## VR

虚拟跟踪传感摇臂



虚拟跟踪传感

SHOTOKU虚拟演播室专用迷你  
虚拟跟踪摇臂系统

# TK-59VR

## 虚拟跟踪数据输出

水平/俯仰/变焦/聚焦/摄像机XYZ轴

三脚架固定

水平俯仰云台：摇臂终端手动操作（对应  
摄像机位置）

## 特征

- 轻便，紧凑型，集成化的小型摇臂系统
- 简单操作
- 虚拟位置数据通过RS422电缆，可靠准确，无延  
时地传输到图形处理电脑



虚拟跟踪传感

## 规格

<b>型号</b>	<b>TK-59VR 系统</b>
系统整体长度	2,400mm
系统最大载重	15 kg
总重量	约 70 kg
<b>遥控云台</b>	<b>SH120VR</b>
最大载重	12 - 18 kg
阻尼调节	连续可调粘性阻尼系统VISCAM
水平运动范围	360°
俯仰运动范围	+75°/ -60°
云台水平分辨率	640,000 / 360°
云台俯仰分辨率	640,000 / 360°
手柄	一只可伸缩手柄 ( PBR 100 )
水平校正	发光气泡 ( 纽扣电池供电 )
直径	185mm(W) x 260mm(H) x 140mm(D)
重量	6 kg
摄像机固定	两方向滑板带有两个 3/8" 螺丝
<b>摇臂</b>	<b>TK-59VR</b>
摇臂水平范围	360°
摇臂水平范围	+60 / -45°
摇臂水平分辨率	640,000 / 360°
摇臂俯仰分辨率	640,000 / 360°
<b>VR数据盒</b>	<b>SPI-3 TO-18 摇臂用</b>
输入电压	24V
使用温度	0°C - 40°C
使用湿度	最大. 85%
直径	200mm(W) x 45mm(H) x 150mm(D)
输入信号	摄像机同步信号, 水平/俯仰, 聚焦/变焦, 摇臂的水平/俯仰
图形电脑输出信号	摄像机水平/俯仰, 变焦/聚焦, X/Y/Z轴坐标, 通过RS422进行传输
信号输出速度	38,400bps
VR数据处理时间	小于 1毫秒(1/1000 秒)
<b>电源供应 SPI-3 TO-18</b>	<b>Power Supply TO-19</b>
输出电压	24V
输入电压	AC 100V - 240V
<b>镜头编码器</b>	<b>TY-05</b>
型号	TY-05C: 用于佳能镜头, TY-05F: 用于富士镜头
<b>三脚架</b>	<b>TT-64</b>
最大载重	100 kg
可选滑轮	TD-13演播室滑轮
	*通过水平俯仰角度进行X-Y坐标原点复位 (2点定位系统)
SPI-TOUCH 两点定位系统	*摄像人员可以复位虚拟跟踪数据

注: 1) 对于内置编码器的佳能/富士镜头, 可以使用昭特镜头接口电缆 ( “ I/F 电缆 ” ) 连接到 SPI-3 TO-18