

VR SHOTOKU 虚拟演播室专用X-Y坐标虚拟跟踪传感摇臂系统

TK-53LVR/TI-04VR & TK-53VR/TI-04VR 系统

昭特是世界上唯一一家能够真正实现X-Y坐标虚拟跟踪传感摇臂系统的制造商，TK53-LVR/TI-04VR系统是昭特虚拟跟踪摇臂系列产品中的最高级别产品，适用于天花板高度高于5米的虚拟演播室

虚拟跟踪传感



TG-13VR
远程遥控云台

高精度摇臂传感系统

高性能的水平手柄操作台

TI-04VR X-Y 坐标跟踪台车

VR 输出数据

水平 / 俯仰 / 变焦 / 聚焦 /
摄像机 X轴 / 摄像机Y轴 / 摄像机Z轴 /
手柄操作部位远程控制云台

特征

- 无震动的刚性双手柄结构
- 手柄式操作方式，遥控简单
- 单人即可操作（摄像机和摇臂水平操作）
- 只需通过放置在演播室地板上的坐标原点板校准VR摇臂和 X-Y坐标
- 快速复位原点坐标
- 不受限于跟踪区域的 X-Y 坐标，不受限于天花板的最小高度
- 无需在天花板，地板和墙面上定点，无需红外传感器，
- 不影响演播室的灯光安排（任何演播室都可以轻松变成虚拟演播室）
- VR数据通过RS422电缆准确，无延时的传输到图形处理软件
- SPI-TOUCH 两点定位

虚拟跟踪传感

规格

型号	TK-53LVR/TI-04VR系统	TK-53VR/TI-04VR系统
系统整体长度	4,861mm	4,011mm
系统最高光轴高度	3,850mm	3,099mm
总重量	约 560kg	约480kg
VR遥控云台		TG-13VR
最大载重		10 kg
云台最大速度		90°/s
摄像机水平角度		240°
摄像机俯仰角度		+ 60° / - 90°
云台水平分辨率		86,400 / 360°
云台俯仰分辨率		86,400 / 360°
摇臂		TK-53(L)VRII
摇臂水平分辨率		640,000 / 360°
摇臂俯仰分辨率		640,000 / 360°
摇臂操控部位		TK-53(L)VRII 手柄式操作
水平 & 俯仰阻尼		连续可调粘性阻尼系统VISCAM
0B 台车		TI-04VR
精确度 (原点定位)		X-Y: 低于 ±5mm, θ: 低于 ±0.1°
精确度 (运动)		X-Y: 低于 ±3mm (每移动3米), θ: 小于 ±0.2° (每移动3米)
原点表格上X-Y坐标复位所需时间		5秒之内
分辨率		X-Y: 0.02mm θ: ±0.01°
VR数据盒		摇臂用SPI-3 T0-18
输入电压		24V
温度		0°C - 40°C
湿度		最大 85%
尺寸		200mm(W) x 45mm(H) x 150mm(D)
输入信号		摄像机同步信号 水平/俯仰, 变焦/聚焦, 摇臂水平/俯仰, VR台车(X-Y)
输出信号至图像电脑		水平 / 俯仰 / 变焦 / 聚焦 / 摄像机 X轴 / 摄像机Y轴 / 摄像机Z轴
输出数据速度		38,400bps
VR数据处理时间		小于1毫秒 (1/1000 秒)
电源供应 SPI-3 T0-18		电源供应 T0-21
输出电压		24V
输入电压		AC 85V-265V
镜头编码器		TY-05
型号		TY-05C: 用于佳能镜头, TY-05F: 用于富士镜头
X-Y定位工具		黑白原点板
		t1.0 x 300 x 600 (黑): 1 块, t1.0 x 300 x 900 (黑): 1 块
直径&颜色		t1.0 x 300 x 900 (白): 1 块
SPi-TOUCH 两点定位系统		*通过水平俯仰角度进行X-Y坐标原点复位 (2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 T0-18.