

ネットワーク接続で複数のカメラから同時に被写体を追跡 IP ベースのロボットカメラシステム。

MRMC の特許出願中のロボットカメラシステムは、マスターカメラ位置から撮影する被写体に対し、各位置に設置された複数のスレーブカメラが追跡し撮影することが可能です。

Polycam は自動的に多数のカメラの同期運動を制御、ライブイベント中でも一人のオペレーターによる正確なトラッキングショット撮影を可能にします。IP 接続を利用した拡張性のあるアーキテクチャにより、無制限のオペレーティング距離を可能にし、次世代 IP 放送でのカメラ、レンズ、統計および画像解析技術の統合を容易に行えるなどのシステムのメリットがあります。

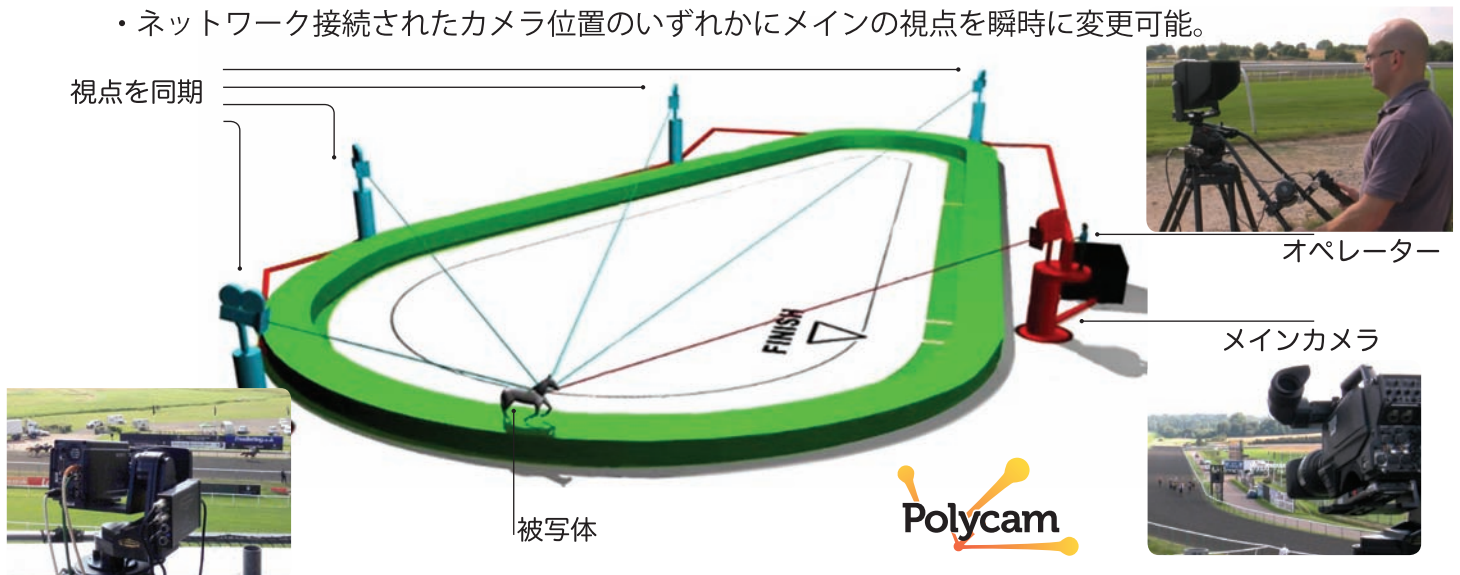
Polycam を使用する事はマルチカメラの構成を簡素化することに加え、生産コストと制作費用の削減にも繋がります。

開発元のマークロバーツモーションコントロール (MRMC) は、アカデミー賞を受賞し、業界でも特に信頼のおける高精度の技術から Polycam システムを開発しました。(現在、特許出願中)

このシステムはカメラポジショニングに同じ一貫性を提供し、それにより多くの映像媒体の特に厳密な技術が必要となるモーションコントロール複合シーケンスを可能にしてきました。

特徴 ・複数の視点を通して撮影対象の追跡を絶え間なく自動で行います。

- ・一つのオペレーターからマルチカメラの視点へ同時に指示することが可能。
- ・IP ベースのシステム制御は無制限の動作距離と拡張性あるアーキテクチャを可能にします。
- ・統計情報と画像解析システムの統合により、対象ポイントを拡大する潜在能力。
- ・オペレーターの人数を減らせるためコストの削減につながります。
- ・マルチカメラのセットアップと構成を簡素化。
- ・ネットワーク接続されたカメラ位置のいずれかにメインの視点を瞬時に変更可能。



※本製品の仕様及び価格は、予告なしに変更することがございますのでご了承ください。

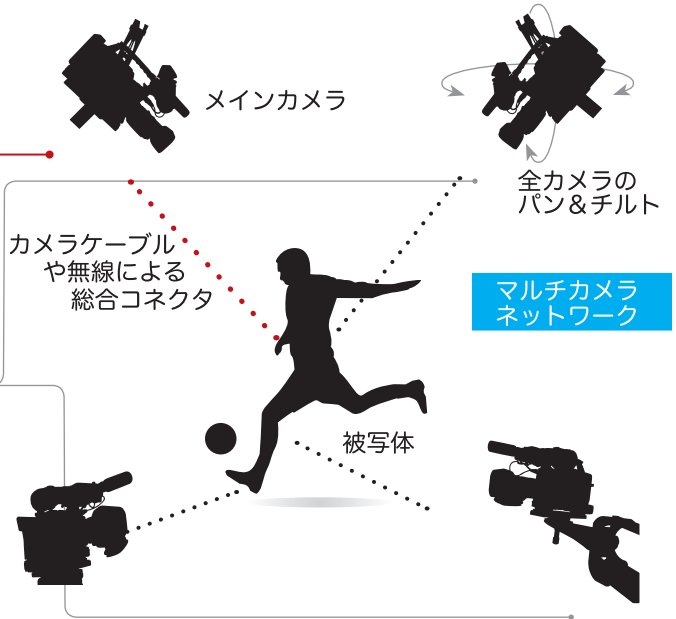
用途 スポーツイベント中継／ライブコンサート／生放送番組／スタジオ内制作／会議
／ライブプロモーション／議会や裁判などの設備として

Polycam システム概要

Polycam はパンバーやジョイスティックを含む MRMC 制御インターフェースで動作させることができます。また、ズームとフォーカスは既存の放送用コントローラを使用して調整できます。



ズーム、フォーカス、(必要な場合アイリスも) とリモートヘッドの動作コマンドは、フィールドに配置したカメラ位置へ IP データとして送信されます。これは、複数の配信方法を介してライブ制作とインターフェースできます。
(インターネット・無線 LAN・有線通信)



Polycam インターフェースは IP ビデオネットワークデバイスと現在のカメラ / CCU の接続のみで通信可能で、追加の配線は必要ありません。

標準のネットワーク接続とデザインの特徴は、画像解析システムとの統合を提供します。

Polycam は、SFH-30、SFH-50、Ulti-Head と一緒に使用することができます。



※本製品の仕様及び価格は、予告なしに変更することがございますのでご了承ください。