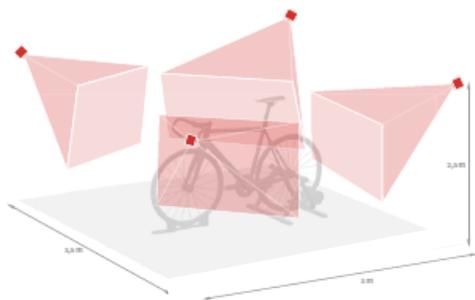


1 REQUISITOS MÍNIMOS

> Espacio mínimo de 3m de largo x 3,5m de ancho x 2,5, de alto.



> Uso en interior. EKIB 360º no se puede usar en exterior.

> El espacio puede ser iluminado de cualquier manera pero las cámaras no pueden ver las fuentes de luz directamente (bombillas, lámparas, luz solar...)

⚠ ATENCIÓN: Se aconseja usar cortinas o estores en las ventanas para tener un control total sobre la luz solar.

> Los objetos metálicos brillantes (cromados...) en combinación con la iluminación, pueden crear brillos que interfieran en el correcto uso del sistema.

⚠ ATENCIÓN: Por tanto se aconseja reducir al máximo este tipo de superficies.

> Puesto que se trata de un sistema óptico, los espejos interfieren con el sistema, aumentando la cantidad de marcadores y distorsionando en definitiva la realidad captada por las cámaras.

⚠ ATENCIÓN: Se desaconseja el uso de espejos.

> Ordenador con 2 puertos USB disponibles. 3 para uso con 6 cámaras.

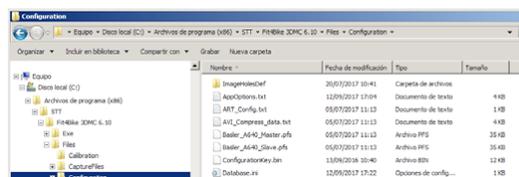
> Una toma de corriente para el Hub.

2 INSTALACIÓN SOFTWARE

Primera instalación

1.- Descargar la última versión de archivo de instalación *exe facilitado por el soporte técnico EKIB, ejecutarlo y completar la instalación.

2.- Descargar archivo de licencia Configurationkey.bin y depositarlo en la carpeta <EKIB 360º X.XX/Files/Configuration>



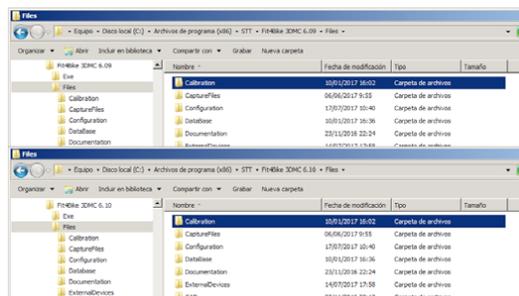
Instalación de actualizaciones

1.- Descargar la última versión de archivo de instalación *exe facilitado por el soporte técnico EKIB, ejecutarlo y completar la instalación.

2.- Copiar y pegar la Configurationkey.bin desde el directorio antiguo al nuevo <EKIB 360º X.XX/Files/Configuration>

3.- Copiar y pegar la carpeta <Files/DataBase> desde el directorio antiguo al nuevo <EKIB 360º X.XX/Files > o seleccionar la carpeta de BBDD a través de las opciones de configuración de la interfaz.

4.- Copiar y pegar la carpeta <Files/Calibration> desde el directorio antiguo al nuevo <EKIB 360 X.XX/Files >. Solo para aquellos casos en los que no se hayan movido las cámaras.

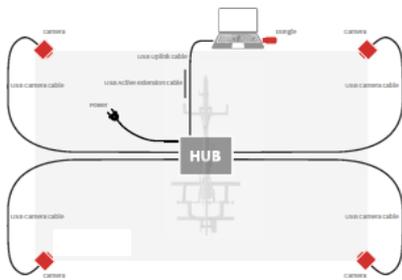


3 CONEXIONES

Depende del número de cámaras que se empleen.

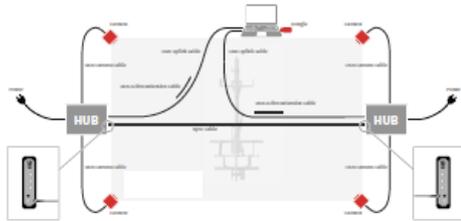
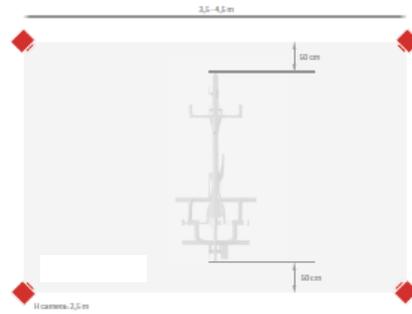
Cuatro cámaras con anclaje a pared

Normalmente la configuración que utilizaremos para nuestro espacio de trabajo habitual.



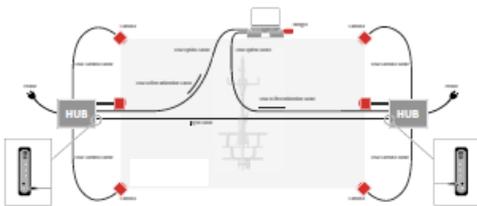
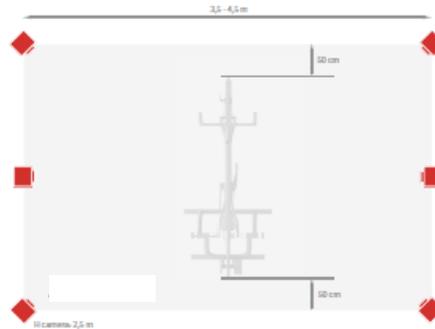
Cuatro cámaras con trípode

Normalmente usado para espacios multitarea o para instalaciones en diferentes localizaciones.



Seis cámaras

Normalmente usado para espacios multitarea o para instalaciones en diferentes localizaciones.



⚠ ATENCIÓN: Solo se pueden emplear USB Active Extension Cable entre el Hub y el ordenador. Nunca entre Cámara y Hub.

⚠ PELIGRO: El Hub tiene que estar enchufado a una toma de corriente antes de ejecutar el software EKIB 360°. No hacerlo puede dañar el ordenador.

4 POSICIÓN DE CÁMARAS

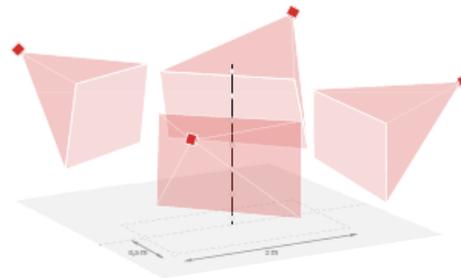
⚠ ATENCIÓN: Para posiciones fijas de cámara (sin trípode) facilitar los detalles del espacio a Ekib Cycling para seleccionar la lente de cámaras más idónea para el espacio concreto.

1.- Presentar las cámaras respetando aproximadamente la siguiente configuración.

i CONSEJO. Cada cámara no tiene un id único, por lo tanto a la hora de montar cualquier cámara puede ir en cualquier lugar

2.- Realizar conexiones según capítulo 3 (Conexiones).

3.- Posicionar los tres marcadores del suelo y el útil de calibración en centro del eje longitudinal.

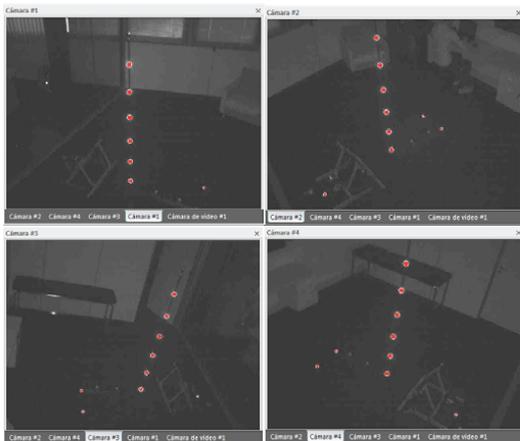


4.- Ejecutar la interfaz de usuario y seleccionar “video real” de manera que podamos ver lo que grabará cada cámara.



5.- Manipular la orientación de cada una de las cámaras de manera que cada uno de ellos capture el útil de calibración en el centro de la escena y los tres marcadores del suelo, quedando estos ajustados al borde inferior de la escena.

i CONSEJO. Si no hubiera espacio suficiente para encuadrar todos los marcadores, se puede optar por descartar el marcador más alto del útil de calibración. Ver manual de calibración.



i CONSEJO. Para aumentar la claridad de las cámaras y poder así ver mejor el encuadre de cada una, modificar la exposición de la cámara haciendo click en “configuración cámara”. Una vez posicionadas las cámaras volver a situarlo en el valor de origen.



6.- Fijar las cámaras en la posición obtenida y recolocar según (5) en caso que las cámaras se hayan movido en el proceso.

▲ ATENCIÓN: Las cámaras han de permanecer perfectamente inmóviles para evitar tener que recalibrar. En instalaciones con soportes se aconseja fijar los soportes a paredes fijas. En instalaciones con trípode prestar atención a no mover o golpear los trípodes.

Para más información sobre el sistema 3D 360º visita nuestra página web www.ekibcycling.com, contáctanos en info@ekibcycling.com o siguenos en:

