

31.03.2021

RoboSpot в Новой лиге финала LOL Worlds 2020

Продукты в данной статье

RoboSpot™ **BMFL™ Spot** **BMFL™ FollowSpot LT**

Финал чемпионата мира League of Legends 2020 года был организован на новом футбольном стадионе Pudong в Шанхае. Это было громкое и энергичное мероприятие, примечательное многими вещами, которое, помимо того, что было основным событием в календаре киберспорта, включало в себя впечатляющее освещение. Мэт Стовалл из LampedUp и его команда помогли создать великолепные церемонии открытия и закрытия, а также атмосферу, повышающую острые ощущения игрового процесса.

Тридцать семь Robe RoboSpot стали частью большой инсталляции, созданной Мэтом и его партнером Л. Д. Тревором Стирлином Бурком из Visual Noise Creative.

Стовалл хотел, чтобы RoboSpot работали на мероприятии по нескольким причинам. Ему нужен был «качественный источник белого света» для освещения ключевых игроков на открытии и закрытии шоу и во время игрового процесса, способный выделить определенные хореографические аспекты, а также взаимодействие тренера и команды на протяжении всего турнира.

Мэт не был уверен в том, что на огромной площадке можно будет расположить операторов во всех необходимых местах, поэтому RoboSpot стал идеальным решением.

Тридцать семь Robe BMFL были размещены повсюду: на фермах под сценой, сверху и снизу двух гигантских светодиодных экранов и на вершине элегантной центральной арки высотой тридцать три метра.

В системы RoboSpot входили 16 Robe BMFL FollowSpot и 21 BMFL FollowSpot LT со встроенными камерами, а также 37 базовых станций, каждая из которых управляла отдельным источником света.

Четырнадцать операторов переключались между разными системами в зависимости от конкретной части шоу. Большинство операторов раньше не работали с RoboSpot, но все они овладели им быстро и эффективно.

Самые опытные операторы освещали основное действие, а другие работали с задней частью сцены и добавляли креатива в некоторые ракурсы.

Операторы сидели в конференц-зале под одной из главных трибун без прямой видимости сцены. Там было несколько мониторов и это давало им возможность наблюдать за происходящим независимо от того, что показывалось на экранах их базовых станций RoboSpot.

Безусловно, самым сложным элементом системы RoboSpot такого масштаба была разработка системы управления. Этой задачей занялся сетевой архитектор Том Баддинг, также входящий в международную команду Мэта.

Он использовал структуру, которую ранее успешно реализовывал в небольших системах RoboSpot и включавшую управляемые гигабитные свитчеры, оптоволоконные кабели и конвертеры Luminex DMX.

Находиться за пределами страны во время пандемии и не иметь возможности заранее создать прообраз системы, чтобы убедиться, что все заработает, усложняло задачу, но Том был уверен, что с командой такого уровня все будет в порядке.

Управление RoboSpot состояло из семнадцати гигабитных оптоволоконных свитчеров и пятнадцати Luminex DMX8 Mk2, которые были необходимы для передачи данных RDM, использующихся для связи контроллера RoboSpot и прибора с камерой.

Том создал сеть, состоящую из сорока виртуальных локальных сетей, управляемых по оптоволоконному или медному проводу, что позволило каждой камере иметь собственное сетевое соединение с базовой станцией. Это устраняло вероятность того, что RoboSpot отображает картинку с камеры, которой он не управляет.

В зале с базовыми станциями установили шесть управляемых коммутаторов, четыре неуправляемых гигабитных коммутатора с двадцатью четырьмя портами и шесть конвертеров Luminex, которые позволяли каждой станции получать картинку с нужной камеры, работать по RDM с соответствующим прибором и получать сигналы со светового пульта для изменения цвета, интенсивности и других параметров.

Также Том сделал основную сеть MA-net / sACN для управления примерно 3500 осветительными приборами, которые объединил в отдельную сеть для уменьшения трафика в сети RoboSpot.

Для достижения этого он соединил DMX-канал с конвертера, подключенного к основной сети, с конвертером локальной сети, уменьшив количество вселенных sACN до пяти.

RoboSpot работали по всей площадке и ограничения медных кабелей Ethernet до ста метров требовало распределения управления.

«Я реализовал гибридную схему сети «магистраль / паук» с несколькими главными хабами, которые обслуживали от двух до восьми приборов системы RoboSpot. Эти четыре хаба и восемь точек распределения были подключены кабелями Neutrik OpticalCon Quad Fiber», – объяснил Том.

После начальной калибровки с небольшой настройкой параметров управляемого свитчера и небольшими изменениями в кабельных соединениях Баддинг получил стабильные изображения на всех станциях RoboSpot.

Победителями турнира стала южнокорейская DAMWON Gaming, которая победила китайскую Suning со счетом 3:1 и выиграла чемпионат мира по League of Legends 2020.

Фото: Riot Games





