



项目: **syntropy** (德国 / 沙特阿拉伯 / 瑞典 / 新加坡)

致力于为专业模拟与培训环境、XR洞穴、XR空间、基于互动沉浸式媒体的游乐设施、XD穹顶影院及天文馆开发音视频技术与解决方案。

凭借25年的行业经验及全球超过250个项目的积累

打造出高度可扩展的交钥匙全穹顶影院项目。

项目

新南威尔士大学 (澳大利亚悉尼) DomeLab: 沉浸式3D立体全穹顶解决方案

客户

客户: 澳大利亚悉尼新南威尔士大学艺术与艺术学院

项目

移动式6米全穹顶一体化解决方案, 配备可折叠轻量级测地线球体、超高分辨率WQXGA 8通道3D立体投影系统、媒体服务器和domeprojection.com自动校准功能; 经过优化, 可在确保最佳图像质量的同时快速组装。

项目详情

我们设计了一套配备八台WQXGA投影机的移动式全穹顶交钥匙系统, 该系统跻身全球顶级高端多通道4K-3D立体投影系统之列。这款全球巡回全穹顶系统安装快捷简便, 专为澳大利亚新南威尔士大学 (UNSW) 研发, 旨在探索互动媒体、未来博物馆学及实验人文三大主题, 也是澳大利亚首个实验性全穹顶系统。未来几年, 新南威尔士大学艺术与艺术学院团队将借助其“穹顶实验室” (DomeLab) 举办工作坊、艺术节及各类活动, 并巡回至世界各地。

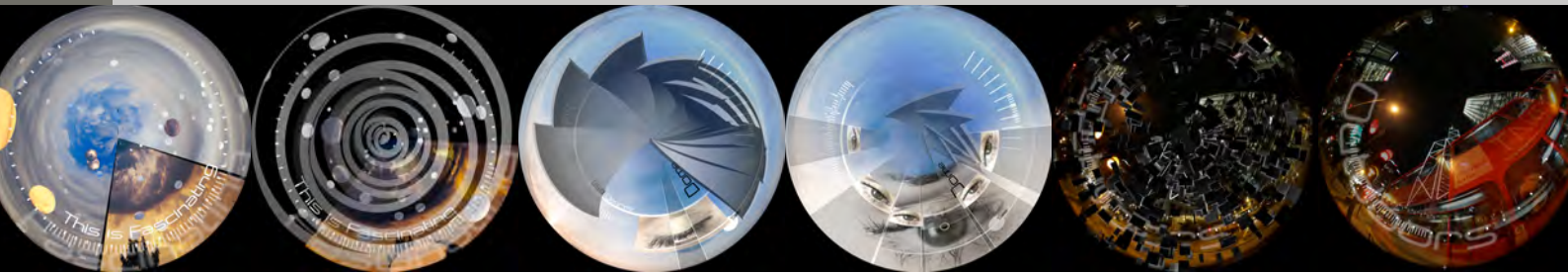
移动式DomeLab的运输与组装必须简便高效: 为满足这一需求, 该全穹顶系统采用轻量级粉末涂层铝制球面框架; 其专为快速组装而设计, 并配备定制航空箱。

配备负压技术的双层屏幕由定制形状的PVC板材焊接而成, 形成适合各类投影的完美半球体。domeprojection.com的自动校准功能可确保无缝边缘融合和自动几何校正, 从而呈现极致的图像质量。环绕音响系统则为这场沉浸式媒体冒险画龙点睛。肯德丁教授及其团队因此为即将展开的为期五年的国际DomeLab巡演做好了充分准备。



新一代沉浸式全穹顶系统的领先供应商

project:syntropy



关于新南威尔士大学艺术与科学学院

新南威尔士大学艺术与科学学院正引领澳大利亚聚焦媒体创新与新兴技术。本院以实验与探索为核心，致力于推动科学、工程、人文及社会科学领域的跨学科合作。作为澳大利亚规模最大的艺术与从设计从业者、研究人员、教育工作者及学生社区，本院师资队伍成员来自全球五十多个国家。

由project: syntropy GmbH打造的沉浸式穹顶旅行体验，是澳大利亚首个实验性穹顶项目，将为互动媒体、博物馆学及数字人文研究领域在沉浸式可视化、智能交互和网络化体验方面开拓新疆界。DomeLab是一个后电影时代的、极具美学张力的研究环境，其技术根源涵盖了从穹顶建筑到天文馆、投影映射、飞行模拟以及虚拟现实等各个领域，”新南威尔士大学艺术与科学学院的发起人莎拉·肯德丁（Sarah Kenderdine）表示。

视频链接：<https://youtu.be/LJ6Fyk3rX1A>
<https://youtu.be/TCC4TXGbXzM>



面向模拟、培训、沉浸式XR空间、XR洞穴、媒体类游乐项目

project: syntropy 提供基于投影/dvLED的一站式显示解决方案、量身定制的音视频系统以及贯穿整个项目的全方位服务：

- 投影或 dvLED 系统
 - 开发
 - 工程
 - 施工与安装
 - 售后服务
 - 培训
 - 维护与支持
 - 量身定制的服务级别协议 (SLA)
 - 备件供应
- 模拟与培训的视觉解决方案
 - FMS 全任务模拟器 - FFS 全飞行 - CT 驾驶舱模拟器 - 直升机模拟器 - 作战模拟 - JFST 行动训练器 - JTAC 训练器 - ATM 塔台模拟器 - 驾驶模拟器 - 舰桥模拟器 - 工业模拟器 - 科研模拟器
- 媒体类游乐设施
 - XD飞行影院 - XD 360° & 720° 体验穹顶、影院及地球仪 - 互动式游客 体验项目 - 动感影院 - 黑暗骑乘 - 媒体幕墙 - 沉浸式隧道及沉浸式环境 - 天文馆 - 投影映射
- 数字孪生XR空间（例如UDT城市数字孪生）
- XR洞穴 - XR空间
- SYNTOUCH 多用户雷达触摸
- 混合现实环境与追踪技术开发

新一代沉浸式穹顶系统的领先供应商

新创力

克劳森纳大街47号 D-39112马格德堡 德国
 电话：+49(0)391 63 60 66 44 / 传真：+49(0)391 63 60 66 45
 网址：www.project-syntropy.de / 电子邮箱：entertainment@project-syntropy.de
 视觉显示系统 — 与媒体相结合的游乐设施 — 球幕影院 — SYNtouch雷达

project:syntropy