EJEMPLO FICTICIO · Hoja de decisión · ESC12 · P01 — Joan entra y se detiene ante la mesa (p. 1/3)

HOJA DE DECISIÓN · ESC12 · P01 — Joan entra y se detiene ante la mesa

EJEMPLO FICTICIO: medidas inventadas para probar el pipeline

Problema: Cocina estrecha con mesa en el centro: donde cabe la camara y la via sin cortar el paso de Joan.

Intención: Acompanar la entrada de Joan y descubrir la cocina con el, sin anticipar el conflicto. Marta queda al fondo, de espaldas.

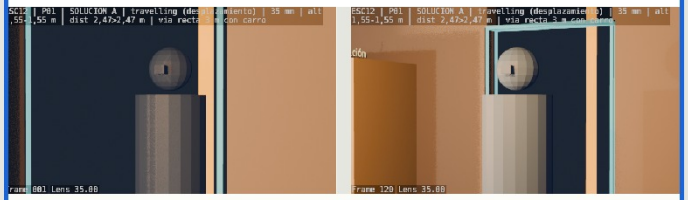
Cámara: ARRI ALEXA Mini 16:9 2.8K, área activa 23,76 × 13,37 mm (fabricante) · focales 35, 25, 50 mm · plano medio, 5,0 s

Medidas usadas: 37 del cliente, 4 de foto, 6 estimadas, 0 pendientes · 8 variantes probadas, 4 viables, 3 elegidas

Límites: misma focal y área activa de sensor; sin distorsión de óptica; la precisión es la de las medidas del cliente; blocking con actores-cilindro a su altura, no render final.

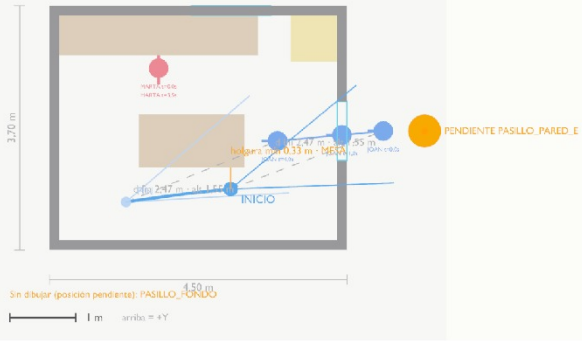
EJEMPLO FICTICIO · Hoja de decisión · ESC12 · P01 — Joan entra y se detiene ante la mesa (p. 2/3)

SOLUCIÓN A · travelling · desplazamiento



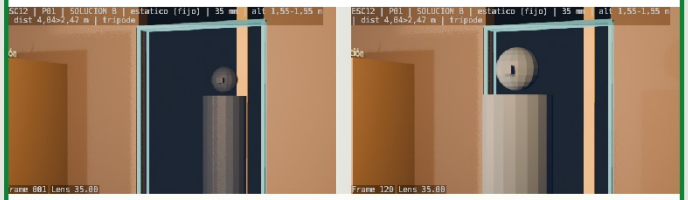
ESC12 · P01 · SOLUCIÓN A · travelling

via recta 3 m con carro · recorrido 1,60 m



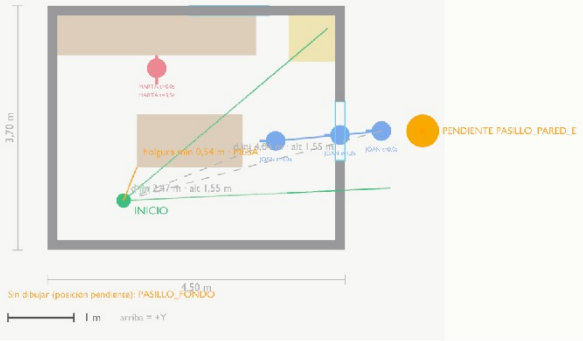
Intención: Acompanar a Joan en paralelo mientras entra; la cocina pasa por detras.
Óptica: 35 mm en ARRI ALEXA Mini 16:9 2.8K (área activa 23,76 × 13,37 mm)
Altura de cámara 1,55–1,55 m · distancia al sujeto 2,47 m al inicio, 2,47 m al final
Recorrido 1,60 m · velocidad pico 0,63 m/s · giro pico 0°/s
Equipo: via recta 3 m con carro (via)
via de 2,20 m tendida de (0,71, 0,54) a (2,89, 0,81)
Holgura mínima 0,33 m con MESA · 1,69 m con MARTA
Compromisos:
· poco margen con MESA (0,33 m): marcar en el suelo y ensayar
No comprobado:
· altura de cámara (1,55–1,55 m) no comprobada con via recta 3 m con carro: el JSON no da sus límites

SOLUCIÓN B · estático · fijo



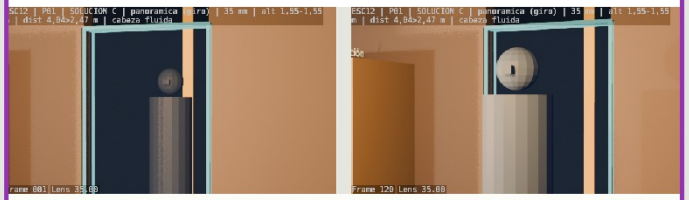
ESC12 · P01 · SOLUCIÓN B · estático

trípode · recorrido 0,00 m



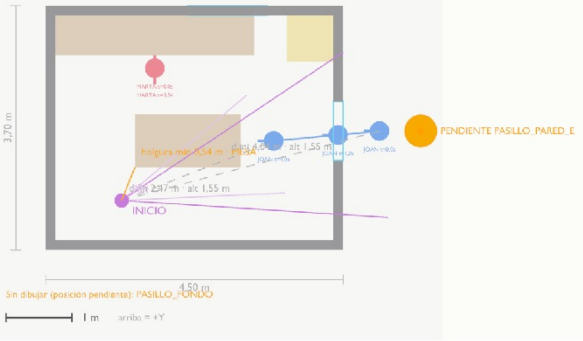
Intención: Referencia: dejar que Joan entre en un encuadre fijo.
Óptica: 35 mm en ARRI ALEXA Mini 16:9 2.8K (área activa 23,76 × 13,37 mm)
Altura de cámara 1,55–1,55 m · distancia al sujeto 4,04 m al inicio, 2,47 m al final
Recorrido 0,00 m · velocidad pico 0,00 m/s · giro pico 0°/s
Equipo: trípode (trípode)
Holgura mínima 0,54 m con MESA · 1,81 m con MARTA
Compromisos:
· poco margen con MESA (0,54 m): marcar en el suelo y ensayar
· encuadre fijo: el movimiento lo pone el actor

SOLUCIÓN C · panorámica · giro



ESC12 · P01 · SOLUCIÓN C · panorámica

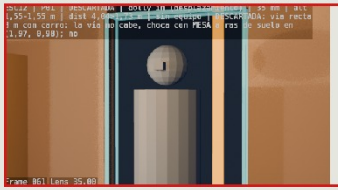
cabeza fluida · recorrido 0,00 m



Intención: Desde trípode, seguir a Joan de la puerta a la mesa (panoramica de seguimiento).
Óptica: 35 mm en ARRI ALEXA Mini 16:9 2.8K (área activa 23,76 × 13,37 mm)
Altura de cámara 1,55–1,55 m · distancia al sujeto 4,04 m al inicio, 2,47 m al final
Recorrido 0,00 m · velocidad pico 0,00 m/s · giro pico 2°/s
Equipo: cabeza fluida (cabeza (panorámica))
Holgura mínima 0,54 m con MESA · 1,81 m con MARTA
Compromisos:
· poco margen con MESA (0,54 m): marcar en el suelo y ensayar

EJEMPLO FICTICIO · Hoja de decisión · ESC12 · P01 — Joan entra y se detiene ante la mesa (p. 3/3)

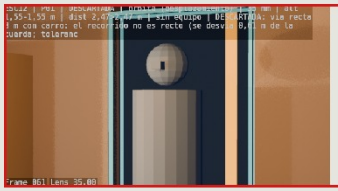
DESCARTADAS Y NO ELEGIDAS (5) — cada una con su motivo verificable en la planta



DESCARTADA · dolly in · desplazamiento

Intención: Ir hacia Joan mientras el viene: encuentro.

· [equipo] via recta 3 m con carro: la vía no cabe, choca con MESA a ras de suelo en (1,97, 0,98); no hay slider en el equipo disponible; no hay steadicam en el equipo disponible
· [decorado] en t=3,3 s el soporte atraviesa MESA (holgura 0,29 m < 0,30 m) en (1,52, 0,80)



DESCARTADA · órbita · desplazamiento

Intención: Rodear a Joan al detenerse (requiere steadicam o vía curva).

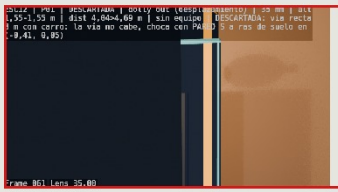
· [equipo] via recta 3 m con carro: el recorrido no es recto (se desvía 0,61 m de la cuerda; tolerancia 0,05 m) y no hay vía curva; via recta 3 m con carro: hacen falta 3,61 m de vía curva (recorrido 3,01 m + 0,30 m por extremo) y hay 3,00 m; via recta 3 m con carro: la vía no cabe, choca con MESA a ras de suelo en (2,76, 2,05); no hay steadicam en el equipo disponible; no hay dron en el equipo disponible
· [fuera] en t=3,8 s la cámara sale del espacio medido, a (1,56, -0,16): ahí no hay medidas
· [decorado] en t=0,0 s el soporte atraviesa MESA (holgura 0,11 m < 0,30 m) en (2,46, 2,02)
· [encuadre] al final del plano (t=5,0 s) PARED_S tapa a JOAN



DESCARTADA · grúa · desplazamiento

Intención: Descender sobre Joan al entrar.

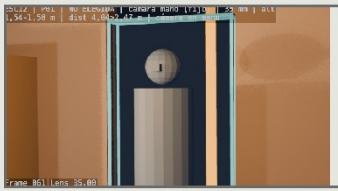
· [equipo] no hay grúa en el equipo disponible; no hay dron en el equipo disponible



DESCARTADA · dolly out · desplazamiento

Intención: Retroceder ante Joan: revelar la cocina.

· [equipo] via recta 3 m con carro: la vía no cabe, choca con PARED_S a ras de suelo en (-0,41, 0,05); no hay slider en el equipo disponible; no hay steadicam en el equipo disponible
· [fuera] en t=2,7 s la cámara sale del espacio medido, a (-0,15, 0,15): ahí no hay medidas
· [decorado] en t=2,0 s el soporte atraviesa PARED_O (holgura 0,28 m < 0,30 m) en (0,29, 0,32)
· [encuadre] al final del plano (t=5,0 s) PARED_O tapa a JOAN



NO ELEGIDA · cámara en mano · fijo

Intención: Nerviosismo: respiracion de camara sobre Joan.

viable; las tres preferidas por la intención van antes en la lista

Parámetros de comprobación (no son medidas del decorado): holgura de cámara 0,30 m, radio de actor 0,25 m, vía recta ±0,05 m y +0,30 m por extremo, margen de cuadro 1 %, punto de mira al 85 % de la altura del sujeto.
Supuestos del plano: camara.altura_m: altura de ojos de JOAN (1,80) menos ~0,1 m; no fijada con foto; camara.distancia_m: 2,47 m y azimut 291,4: camara en (1,0; 0,6), rincon suroeste libre de la cocina, referida a la marca final de JOAN (t=4 s) junto a la mesa; personajes.marcas: marcas propuestas por direccion, pendientes de ensayo
Generado por previs/pipeline/soluciones.py · 2026-10-20 · contrato v1.0 · versión de entrega v1