

Remerciements

Je remercie tout particulièrement Vinka pour Spacecraft3 et Schimz pour la structure du bras de manutention

OCTOPUS est un module fictif pouvant être équipé avec deux bras standards posés normalement sur deux axes prévus à cet effet.
Un bras standard (fichier ini de nom Armdock) peut aussi être posé sur n'importe quel point de docking d'Octopus ou de tout autre vaisseau

INSTALLATION

Dézipper le pack dans votre dossier Orbiter

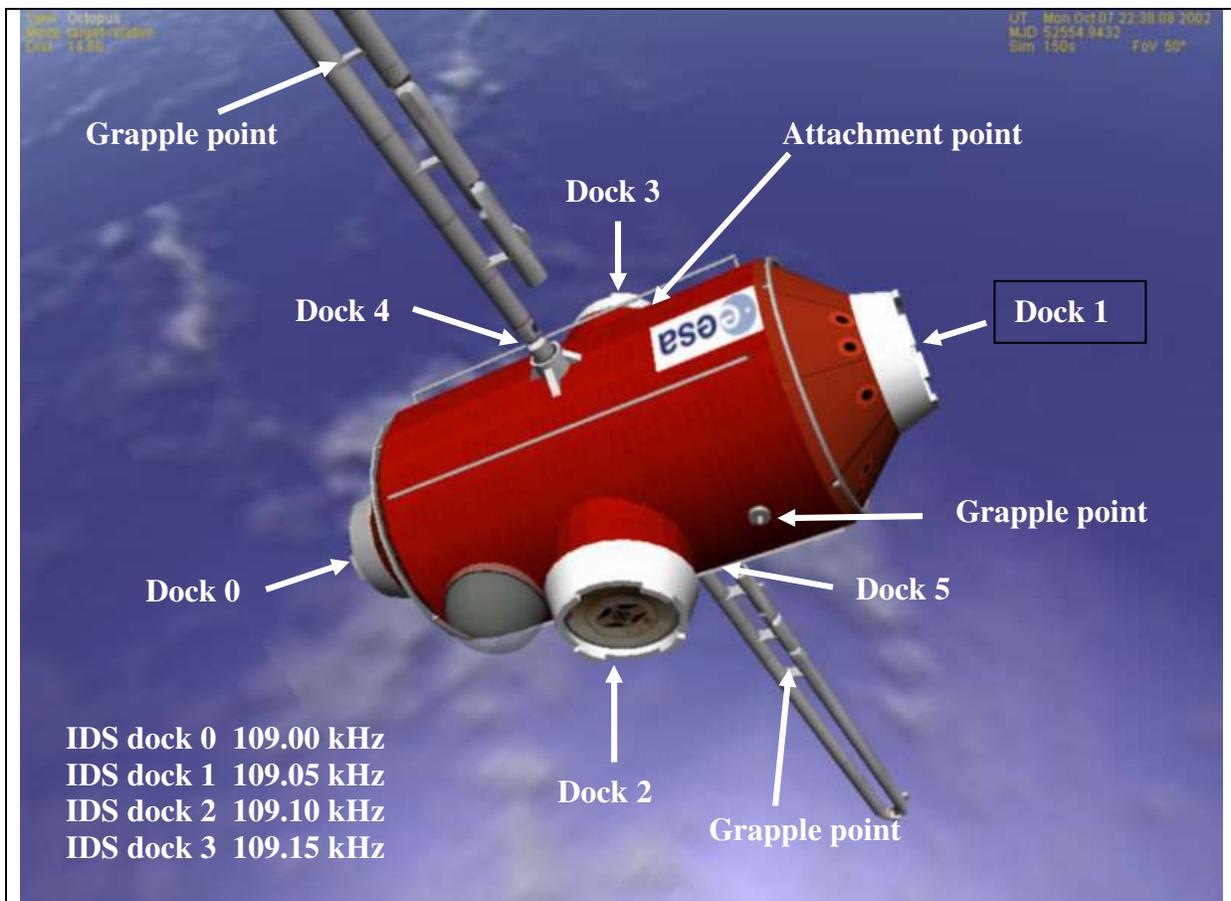
Assurez vous d'avoir Spacecraft3 dans sa dernière version. Il est inclus dans ce pack

POINTS DE DOCKING ET D'ATTACHEMENT

Deux docks latéraux extensibles (4 & 5) facilitent le docking sur ces points et une coupole transparente d'observation est située sur le dessus (voir avec F1). Deux volets mobiles peuvent protéger la coupole quand elle est inutilisée.

Un point de Grapple sur le dessus permet la manutention par un bras extérieur et un point d'attachement permet la fixation en soute.

Le bras Armdock peut être saisi par un point de grapple pour sa mise en place sur Octopus



ANIMATIONS

A - CLES DE COMMANDE POUR OCTOPUS

Avec F3, sélectionner Octopus	
G	Avance/recul des docks latéraux
K	Ouverture/fermeture de la protection du dôme transparent

B - CLES DE COMMANDE POUR LE BRAS

Utiliser le Shift gauche en combinaison avec les clés numériques

1 - Commande du bras

Avec F3, sélectionner le nom du bras (Armdock <#> dans les scénarios en exemple)	
Barre d'espace	Active/Désactive le bras et un message est affiché en bas à gauche de l'écran quand il y a activation pour indiquer quelle partie du bras est sélectionnée
LShift + Numpad 4 (précédent) LShift + Numpad 6 (suivant)	Cycle sur les différentes parties Shift → Shoulder yaw → Shoulder pitch → Elbow pitch → Wrist pitch → Wrist Yaw → Wrist roll Shoulder =épaule Elbow = coude Wrist = poignet
LShift + Numpad 2 LShift + Numpad 8	Fait déplacer la partie sélectionnée dans une ou l'autre des directions. Relâcher les clés pour stopper. Tenir la clé numérique et relâcher rapidement la clé Shift puis la clé numérique pour déplacer en continu. L'arrêt se fait en appuyant à nouveau sur LShift + clé numérique
LShift + Numpad 0	Utilisée pour saisir ou lâcher l'objet désiré. Pour le saisir il faut le détacher au préalable (voir ci-dessous)

2 – Contrôle de l'attachement

Q(A sur clavier anglais)	Active/Desactive le contrôle des attachements type parent. Un message est affiché en bas à gauche de l'écran quand il y a activation. Le nom du point d'attachement sélectionné et le nom de l'objet attaché (s'il y en a) est affiché
--------------------------	--

LShift + Numpad 4 (Previous) LShift + Numpad 6 (Next)	Cycle entre les points d'attachement parents s'il y en a plusieurs
LShift + Numpad 0	Attache /Détache l'enfant (si il y en a un) en relation avec l'état courant du parent sélectionné
LShift + Numpad 5	Affiche les points d'attachement en clignotant

EXEMPLE

Examiner les scénarios joints en exemple pour voir ce que vous pourrez faire pour vos propres scénarios.

Le bras Armlock est universel et peut être fixé sur n'importe quel point d'attachement ou de docking d'un autre vaisseau.

Les paramètres de vitesse de mouvement du bras peuvent être modifiés si vous le souhaitez

Par exemple, ouvrir Armdock.ini avec un éditeur de texte et chercher cette partie.

```
[ANIM_SEQ_0] ;Shoulder yaw  
INIT_POS=0.5  
DURATION=50
```

Duration = temps pour le mouvement complet en secondes.

Si vous trouvez que le mouvement est trop lent, réduisez la valeur

Si vous trouvez que le mouvement est trop rapide, augmentez la valeur

Idem pour les autres séquences d'animation.

On peut également modifier dans le fichier ini les noms donné pour NAME et JOINT_#_NAME pour adapter les affichages selon son goût.

Par exemple mettre NAME="Bras" au lieu de NAME="Rms" dans

```
[PARENT_ATTACH_0] ;arm grapple point  
NAME="Rms"  
.....
```

Pour plus de détails consulter la documentation jointe au package Spacecraft 2 de Vinka

Bon amusement !

Papyref
Février 2006