



Forum: Questions & Réponses

Topic: Animation d'un rotor : LE défi du rigg !

Subject: Re: Animation d'un rotor

Posté par: Bobibou

Contribution le : 16/6/2010 22:49:07

Citation :

Négatif :

Runtime error !

This application has requested the runtime to terminate it in an unusual way.

Please contact the application's support team for more information.

Ouais bah...Runtime error, quoi, épargne-nous les détails que Windows s'est senti obligé de mettre pour dire "C'est pas ma faute c'est les devs (enfin la "support team") du logiciel qu'a fait de la merde !".

Ben installe Python alors, que veux-tu que je te dise.

De toute façon, tu peux très bien avoir Python26 et Python31 en même temps.

Citation :

- Pourquoi en "RestPosition" les éléments ne sont pas à leur place ? (Barre Bell trop haute par exemple)

Gné ?

J'ai jamais touché à ces trucs-là, moi !

Citation :

Pourquoi certains éléments mécaniques fait d'une seule pièce sont armaturés par deux Bones indépendants ?

(Pas2_mainHAUT et Pas2_bBellHAUT devraient avoir un lien de parentage dans un sens ou un autre, parce que l'objet Mesh.017 ne va pas plier au milieu.)

Ah, c'est quel objet qui est parenté à deux bones ? Normalement, il n'est parenté qu'à la bone du centre, celle en forme de cercle...Chez moi c'est comme ça en tout cas...

Citation :

J'aurais tendance à dire que si le Bone Bell_centre_rotX faisait correctement son job, la barre serait parentée

à ce Bone, la contrainte Rot deviendrait inutile, ainsi que le Bell_centre_hauteur et la contrainte de position de la barre.

Ben en fait, non...Si je parentais la barre Bell à la bone qui correspond à peu près, j'aurais un petit décalage...D'où ma supercherie.

Citation :

Pour mon WIP de robot industriel, j'ai constaté que je voulais trop utiliser les IK, et que bien souvent une combinaison CopyRot et LockedTrack font merveille là où de trop nombreux IK se marchent sur les pieds.
Ben on m'a montré les IK, alors j'utilise les IK.

Citation :

Mais j'ai vraiment du mal à m'en sortir...
Moi aussi...

Citation :

Tu n'aurais pas des images détaillées du modèle de rotor que tu utilises ?
J'ai déjà donné le lien.

<http://site.mars480.com/poseidon.pdf>

Et des images : <http://www.mars480.com/poseidon480cf-pro-kit-80-preassembled-480801.html>



Voilà...Si tu trouves quelques solutions, fais moi signe !

Mais je pense que mes problèmes sont loin d'être terminés...Parce que pour le pas collectif, c'est pas de la tarte !

Voici un rapide schéma de ce qu'il devrait se passer :

Edit : Ah nan, je me suis gouré... Dans la deuxième vignette, c'est censé incliner la barre Bell, et non modifier le pas. Autant pour moi...