

Table des matières

I – Définition	2
II – Les propriétés disponibles	2
III – Les méthodes disponibles	4
IV – Les événements disponibles	4

I – Définition

InverseKinematicFx est un module conçu pour le pistage d'un objet à partir d'un squelette d'animation. Ce module oblige la section du squelette sélectionnée pour cibler un objet.

NB : Ce module est compatible à un jeu 3D et n'est pas sauvegardable. Il possède également un pisteur permettant de pister automatiquement ces cibles en fonction de son champ de vision comme pour le module *CameraControlFx*.

II – Les propriétés disponibles

- + **NodePath** **TargetSkeleton** : Contient l'instance d'un noeud de type *Skeleton*.
- + **String** **BoneName** : Quelle section du squelette d'animation voulez-vous ciblée ?
- + **int** **LookAtAxis** = **2** : Sur quelle direction les pistages se feront ? Les valeurs possibles sont :
 - > **MegaAssets.Axis.X** ou **1** : L'axe des abscisses.
 - > **MegaAssets.Axis.Y** ou **2** : L'axe des ordonnées.
 - > **MegaAssets.Axis.Z** ou **3** : L'axe des côtes.
 - > **MegaAssets.Axis._X** ou **4** : L'opposé de l'axe des abscisses.
 - > **MegaAssets.Axis._Y** ou **5** : L'opposé de l'axe des ordonnées.
 - > **MegaAssets.Axis._Z** ou **6** : L'opposé de l'axe des côtes.
- + **int** **FroozeAxis** = **0** : Quel axe bloqué au cours des pistages ? Les valeurs possibles sont :
 - > **MegaAssets.Axis.NONE** ou **0** : Aucun blockage.
 - > **MegaAssets.Axis.X** ou **1** : Blockage de l'axe des abscisses.
 - > **MegaAssets.Axis.Y** ou **2** : Blockage de l'axe des ordonnées.
 - > **MegaAssets.Axis.Z** ou **3** : Blockage de l'axe des côtes.
 - > **MegaAssets.Axis._X** ou **4** : Blockage de l'opposé de l'axe des abscisses.
 - > **MegaAssets.Axis._Y** ou **5** : Blockage de l'opposé de l'axe des ordonnées.
 - > **MegaAssets.Axis._Z** ou **6** : Blockage de l'opposé de l'axe des côtes.
 - > **MegaAssets.Axis.XY** ou **7** : Blockage des axes x et y.
 - > **MegaAssets.Axis.XZ** ou **8** : Blockage des axes x et z.
 - > **MegaAssets.Axis.YZ** ou **9** : Blockage des axes y et z.
 - > **MegaAssets.Axis._XY** ou **10** : Blockage de l'opposé des axes x et y.
 - > **MegaAssets.Axis._XZ** ou **11** : Blockage de l'opposé des axes x et z.
 - > **MegaAssets.Axis._YZ** ou **12** : Blockage de l'opposé des axes y et z.
 - > **MegaAssets.Axis.XYZ** ou **13** : Blockage des axes x, y et z.
 - > **MegaAssets.Axis._XYZ** ou **14** : Blockage de l'opposé des axes x, y et z.
- + **Vector3** **Offset** = **Vector3** (**0.0**, **0.0**, **0.0**) : Contrôle l'ajustement de la section du squelette d'animation en terme de rotation.

+ **NodePath ListenCamera** : Contient l'instance d'un noeud de type *CameraControlFx*. Si l'on satisfait l'entrée qu'attend cette propriété, le module se synchronisera aux données renvoyées par le module *CameraControlFx* uniquement lorsque ce dernier activera son système de pistage automatique.

+ **NodePath TargetingAera** : Contient l'instance d'un noeud de type *Area* représentant le champ d'activité du module. Si l'entrée de cette propriété n'est pas satisfaite, le module cherchera toutes les références des objets ou des noeuds donnés par le développeur à partir des configurations effectuées dans le champ *Targets*.

+ **Array Targets** : Tableau de dictionnaires contenant toutes les différentes configurations sur chaque objet prise en charge par le développeur. Les dictionnaires issus de ce tableau supportent les clés suivantes :

- » **String id** : Quel est l'identifiant du noeud à prendre en charge ? L'utilisation de cette clé est obligatoire.
- » **int search = 3** : Quel moyen utilisé pour chercher le noeud à prendre en charge ? Notez que l'identifiant donné est pisté à par un programme de recherche. Les valeurs possibles sont :
 - > **MegaAssets.NodeProperty.NAME ou 0** : Trouve un noeud en utilisant son nom.
 - > **MegaAssets.NodeProperty.GROUP ou 1** : Trouve un noeud en utilisant le nom de son groupe.
 - > **MegaAssets.NodeProerty.TYPE ou 2** : Trouve un noeud en utilisant le nom de sa classe.
 - > **MegaAssets.NodeProerty.ANY ou 3** : Trouve un noeud en utilisant l'un des trois moyens cités plus haut.
- » **bool ignored = false** : Le pisteur de la caméra doit-il ignorer l'identifiant précisé ?
- » **float transition = 1.0** : Combien de temps prend le passage d'une cible à une autre ?
- » **int type = 0** : Quel type de transition adopté ? Les valeurs possibles de ce champ sont celles de Godot. Cette propriété est sollicité au changement de cible.
- » **int easing = 2** : Quel assouplissement adopté ? Les valeurs possibles de ce champ sont celles de Godot. Cette propriété est sollicité au changement de cible.
- » **Array | Dictionary entered** : Signal déclenché lorsque l'objet entre dans le champ de vision du pisteur. Cette clé exécute les différentes actions données à son déclenchement. Pour soumettre les actions à exécutées référez vous à la méthode utilisée au niveau de la clé *actions* de la propriété *EventsBindings* dans les bases du framework.
- » **Array | Dictionary exited** : Signal déclenché lorsqu'un objet sort du champ de vision du pisteur. Cette clé exécute les différentes actions données à son déclenchement. Pour soumettre les actions à exécutées référez vous à la méthode utilisée au niveau de la clé *actions* de la propriété *EventsBindings* dans les bases du framework.

III – Les méthodes disponibles

- + **void change_target** (**index** = -1, **delay** = 0.0) : Force la section du squelette d'animation à changer de cible parmi celles détectées. Par défaut, une cible est générée si l'index de la nouvelle cible n'a pas été donné.
 - » **int index** : Contient l'index de la nouvelle cible à pistée.
 - » **float delay** : Quel est le temps mort avant le changement ?
- + **Dictionary get_targets_data** (**json** = false) : Renvoie toutes les données concernant les cibles de l'inverseur kinématique.
 - » **bool json** : Voulez-vous renvoyer les données au format json ?
- + **Node get_current_target** () : Renvoie la référence de l'objet ou du noeud actuellement ciblé par le système de pistage automatique.
- + **Node get_preview_target** () : Renvoie la référence de l'objet ou du noeud ayant été précédemment ciblé par le système de pistage automatique.
- + **Node get_next_target** () : Renvoie la référence du futur objet ou noeud qui sera ciblé par le système de pistage automatique.

IV – Les événements disponibles

- + **target_changed** (**data**) : Signal déclenché lorsque le pisteur a changé de cible. Cet événement renvoie un dictionnaire contenant les clés suivantes :
 - » **Node node** : Contient le noeud où ce signal a été émit.
 - » **Node target** : Contient la référence de la nouvelle cible du pisteur.
- + **target_entered** (**data**) : Signal déclenché lorsqu'un objet entre dans le champ de vision du pisteur. Cet événement renvoie un dictionnaire contenant les clés suivantes :
 - » **Node node** : Contient le noeud où ce signal a été émit.
 - » **Node target** : Contient la référence de l'objet détecté.
- + **target_exited** (**data**) : Signal déclenché lorsqu'un objet sort du champ de vision du pisteur. Cet événement renvoie un dictionnaire contenant les clés suivantes :
 - » **Node node** : Contient le noeud où ce signal a été émit.
 - » **Node target** : Contient la référence de l'objet détecté.

- + **target_generated (data)** : Signal déclenché lorsqu'une cible a été générée par le pisteur. Cet événement renvoie un dictionnaire contenant les clés suivantes :
 - » **Node node** : Contient le noeud où ce signal a été émit.
 - » **Node target** : Contient la référence de la future cible du pisteur.