

ProLive Formation SARL  
Arenberg Creative Mine  
Rue Michel Rondet  
59 135 Wallers Arenberg  
03.59.05.54.34

# 2022

Durée : 35 heures  
ou 5 jours

Tarif : 1680€ H.T

#### Formateur :

Tim Heys-Cerchio travaille dans et autour du film depuis le milieu des années 90 en tant que caméraman et directeur de la photographie. Il dirige les plates-formes Flair et Mark Roberts Motion Control en tant qu'opérateur indépendant depuis 2002 pour des films publicitaires et des productions de longs métrages. En raison de son expérience d'opérateur Flair, il a été spécialement formé et commandé par Mark Roberts Motion Control en 2016 pour installer de nouveaux cinébots Bolt Highspeed et d'autres plates-formes MRMC et former de nouveaux clients à leur utilisation.

Public : Camera Operators/Assistants, Grips, SFX Technicians and VFX Artists

Partnership with :

Accessibilité des personnes en situation de handicap

RCS Valenciennes  
792097 305 00025

Code APE 3559 A

Enregistré sous le numéro de déclaration 31590826059, ce numéro n'a pas valeur d'agrément.

# MOTION CONTROL POUR TOURNAGE

## MRMC Flair Operateur sur Modula Rig

### OBJECTIFS

à la fin de la formation, le participant doit être capable de : Assembler, poser et niveler les sections de la piste. Assemblez / démontez Modula Rig et Ulti Head dans différentes configurations; Comprendre les procédures de sécurité, configurez plusieurs équipements Axis, zéro et limites. Contrôlez le Modula Rig via une console portable et une souris / clavier. Sécurisez et synchronisez une caméra et ajoutez des contrôles d'objectif. Programmer, éditer et re-chronométrer plusieurs mouvements de position. Comprendre et utiliser les fonctionnalités de suivi de cible Flair et les modes de déploiement. Effectuer l'étalonnage de l'objectif et de l'appareil photo. Utilisez les commandes cartésiennes pour le positionnement de la caméra. Entrées et sorties de programme. Calibrer les commandes externes et utilisez l'enregistrement en mode Mimic. Importer et exporter des données à partir de packs CGI.

### CONTENU ET COMPETENCES

#### Jour 1

- Explication de la commande de mouvement - utilisations et applications typiques - Bref historique - Mark Roberts Leader mondial du Motion Control
- Introduction à la Modula Rig - Principe de fonctionnement et définition des pièces - Pose de la voie - Bases de la mise à niveau - Assemblage des rails: alignement de rails de précision, alignement de rack, tampons de butée d'extrémité - Ensemble Rig et Ulti-Head - Swan Neck: modes suspendu et sous-élané - Modularité et configurations simplifiées (alternative) de rig - Alimentation électrique et connexions électriques (Terre et générateurs) - Connexion du rig au contrôleur, à l'Ombilical - Circuit de sécurité et d'arrêt d'urgence - Installation de la console FLAIR et du root box

#### Jour 2

- Organisation et programme des fichiers PC - Installation du logiciel FLAIR et des dossiers - Structure de l'interface FLAIR: écran principal, menus de la barre latérale, barre de contrôle de la conduite - Fonctionnement avec une souris à 3 boutons - Engager les axes et les déplacer: Sécurité de l'installation - Le terminal portable: fonctionnement et configuration - Utilisation de la souris et

- du clavier, boutons vitesse + - H/HB - Etalonnage et configuration des axes - Orientations classiques - Mise à zéro et prise d'origine - Réglage des capteurs de limite et de référence sur la piste - Configuration d'une caméra - Réglages nodaux de la tête Ulti - Commande à distance de la caméra - Contrôle externe Synchronisation - Moteurs FIZ: connexions, étalonnage de base et limites

#### Jour 3

- Principes de base de la programmation des mouvements, l'affichage numérique - Déplacements simples en 2 points (ligne droite) - Carénages d'axes - Modes Ordinateur et Utilisateurs - Présentation de l'affichage graphique - Déplacements en 3 points (courbes) - Introduction aux splines - Inversion des courbes et Maintiens - Sauvegarde et enregistrement des déplacements - Exécution d'un déplacement: Exécution FWD, Exécution BCK, Retour à 1, Navigation - GOTOS et le cadre Barre de défilement - Modification du déplacement - Comptage de la base de temps et du cadre - Ajout, insertion et suppression de lignes - Opérations «Ripple through» - Mise à l'échelle, Renforcement et Move FX - Contrôle du mouvement - Limites de vitesse et d'accélération - Réglage du FPS Déplacement et caméra - Répé-

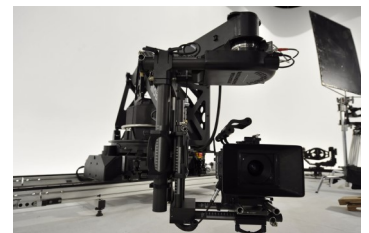
- tabilité à différentes vitesses - Temps réel - Vitesse élevée - Vitesse lente - Stop motion et animations

#### Jour 4

- La Trigger Box: Déclencheurs externes, Entrée et Sortie - Evénements de chronométrage lors d'un déplacement - Le témoin Bloop, Pre Hold et Post Hold - Déclenchement du timelapse - Programmation avancée du déplacement - Principes de base du suivi des cibles - Mesure de la position et de la distance - Affichage graphique 3D - Rip Affichage du modèle - Modes de contrôle du roulis (de base) - Mouvements de suivi de cible et carénages 3D - Modes de contrôle de la mise au point - Configuration, calibrage et mise à l'échelle de l'objectif: mise au point, zoom et diaphragme - Point nodal et décalages

#### Jour 5

- Commandes cartésiennes - Axes théoriques et environnement CGI - Configuration de la géométrie et de la cinématique - Singularités et limitations du bras / de la tête - Modes de roulis avancés - Opération en mode mimique - Réglage du panoramique, de la pédale, de la mise au point et du zoom - Enregistrement et lecture mimiques



### EVALUATION

Exercices pratiques, révision orale et notions théoriques, tirer des images de situations réalistes.

Une attestation de fin de formation sera remise à l'issue de la formation.

### PREREQUIS

Connaissance de base des systèmes de caméras professionnels, des techniques de positionnement des pistes de dolly et du fonctionnement sous Windows. Une bonne compréhension de l'anglais écrit et oral est également requise.