

RIGGOVÁNÍ A PILOTOVÁNÍ

ZÁKLADY

OVLÁDÁNÍ DOPRAVNÍCH PROSTŘEDKŮ A DRONŮ (STR. 200)

Jednoduchý test se při činnostech s dopravními prostředky hází kostkami Pilotování + Reakce proti prahu daným Ovládním (vozidla mají on-road/offroad) pouze pokud jde o obtížnou akci. Pokud je to proti někomu, hází se opozitní test Pilotování + Reakce proti Pilotování + Reakci. V takovém případě může GM vyžadovat i další jednoduchý test Pilotování + Reakce navíc, aby se ověřilo, zda nedošlo k havárii.

Veškeré testy týkající se pohybujících se dopravních prostředků (i třeba střelba na cokoliv v pohybu) jsou ovlivněny statistikou Interval rychlosti, která říká, jaký má rychlost dopad. Vždy, když rychlost dopravního prostředku překročí Interval rychlosti nebo jeho násobek, obdrží všichni kumulativní postih – 1 kostku.

VÝPOČET RYCHLOSTI A VZDÁLENOSTI (STR. 199)

Dopravní prostředky zrychlují/zpomalují až do maxima daného svým atributem. Aktuální rychlost na konci kola = součet stávající rychlosti + Akcelerace, maximální rychlost je daná svým atributem. Vzdálenost překonaná za jedno kolo = součet stávající rychlosti + 1/2 Akcelerace (pokud je použita).

AUTOPILOT (STR. 199), SENZORY (STR. 199), AUTOSOFTY (STR. 201)

Kdykoliv, kdy dopravní prostředek/dron jedná autonomně, používá autosofty namísto dovedností + atributy Autopilot a Senzory. V Matrixu používají dop. prostředky/drony Autopilota místo mentálních atributů. Počet aktivních autosoftů a programů = Autopilot / 2, zaokrouhleno dolů. HÚ a HP je dáno zbraní, iniciativa je Autopilot x 2 + 3K6. **Testy s autosofty:** Při hackování ECM se používá Elektronická

válka + Senzory, při skrývání Infiltrace + Autopilot, při testu ovládní Manévrování + Autopilot, při vnímání okolí pak Snímání + Senzory, jako obranný test Uhýbání + Autopilot, při útoku Zaměřování [Specifickou zbraní] + Senzory. Bez autosoftu se používá se pouze Atribut – 1.

HAVÁRIE (STR. 200)

Dopravní prostředek/dron, který neuspěl v testu ovládní/byl zničen/vypálen, musí házet opět jednoduchý test Pilotování + Reakce (ovlivněno intervalem rychlosti a úvahou GM). Pokud selže, dop. prostředek i všichni uvnitř čelí poškození s HP (aktuální rychlost v metrech za kolo / 10), GM může změnit.

BOJ S DOPRAVNÍMI PROSTŘEDKY A DRONY (STR. 200)

Všechny testy jsou ovlivněny Intervalem rychlosti. HO strojů = Pilotování + Pancíř. Kondiční záznamník mají pouze fyzický [(Tělo / 2) + 8] a odolávají Tělem. Senzory slouží jako ekvivalent Hodnocení zařízení, což dává matrixový záznamník [(Senzory / 2) + 8], odolává se Autopilotem. Zaškrtnané boxy na obou záznamnících dávají běžné modifikátory poškození. Stroje mohou mít nosiče zbraní (str. 200).

Když se z dop. prostředku bojuje normálně, použijí se standardní kostky útoků i HÚ, pouze útoky z nainstalovaných zbraní do nosičů používají test Inženýrství + Logika. V případě, že se útočí nárazem, hází se Pilotování + Reakce proti Pilotování + Reakci strojů nebo Intuici + Reakci bytostí. HÚ = Pilotování + Senzory, HP = (Tělo / 2, zaokrouhleno nahoru) + 1 za každý aktuální Interval rychlosti) F. Měkké cíle způsobují reciproční poškození (Tělo / 4, zaokrouhleno nahoru) F. Stroje si způsobují havárii.

RIGGER (STR. 196)

Riggování je jinou formou práce v Matrixu. Aby rigger mohl skočit, potřebuje rig (nebo komplexní formu), zařízení upravené na riggerské ovládní (drony a vojenské dop. prostředky továrně) a přístup do Matrixu přes nějaké zařízení (RKK/komlink/kyberdeck).

Kontrolní rig pak při skoku přidává 1 kostku na Hodnocení a snižuje prahy o své Hodnocení u všech testů souvisejících se zařízením. Při skoku rigger nahrazuje autonomní ovládní svými tributů a používá test Pilotování + Intuice. Atributy se mu při skoku mění: O => L, R => I, S => CH, T => V (když je při havárii přítomen, používá vlastní Tělo).

RIGGERSKÁ KONTROLNÍ KONZOLE (RKK, STR. 197)

Specializovaný komlink. Vytváří PAN podřízených zařízení až do množství Hodnocení RKK x 3, ty umožňuje chránit svými m. atributy, které nelze prohazovat. Má záznamník rovný [(Hodnocení zařízení / 2) + 8], HO = F + ZD a má matrixovou iniciativu I + ZD + počet kostek daných režimem (Cold-SIM + 2K6/Hot-SIM + 3K6). Při skoku nabírá rigger postihy za šum (str. 177), ten snižuje RKK o své HZ. RKK umožňuje naráz provozovat tolik riggerských programů a autosoftů, kolik má ZD, ty jsou navíc společně pro všechna podřízená zařízení.

Biologické zpětné vazbě se odolává Vůli. V případě, že dojde ke zničení/vypálení zařízení, do kterého rigger skočil, anebo k vytažení kabelu, padá rigger do díry (str. 176).

PŘEPOČET RYCHLOSTI (STR. 200)

V prvním sloupci jsou metry za bojové kolo, ve druhém kilometry v hodině a ve třetím míle v hodině.

Metrů za bojové kolo	K/H	M/H
20	24	14,8
40	48	29,8
60	72	44,7
80	96	59,7
100	120	74,6
120	144	89,5
140	168	104,4
160	192	119,3
180	216	134,2
200	240	149,2