

ATSAssistMod 仕様書・解説書

1.4.0 現在

文責: カイザ (@Kaiz_JP)

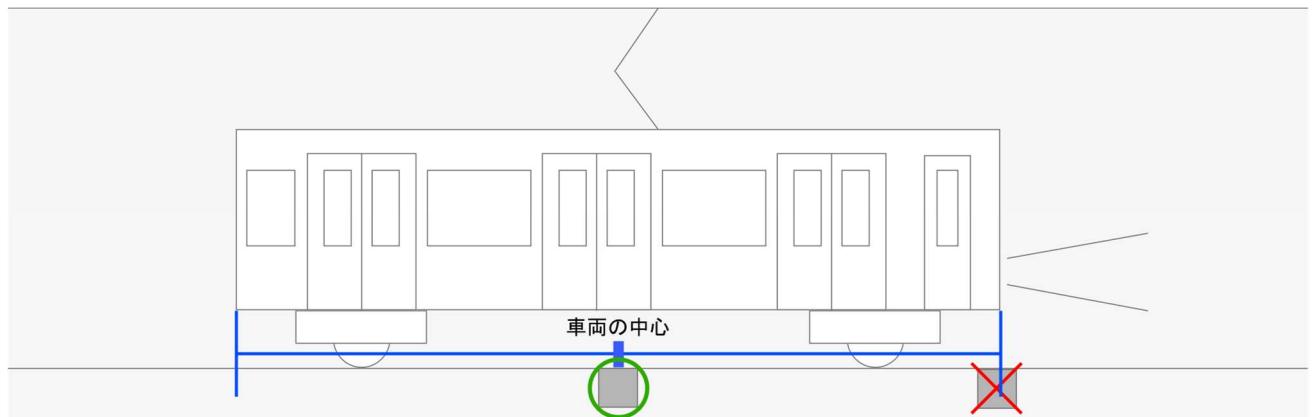
目次

0.共通.....	2
1.速度制限.....	3
2.TASC (定位置停車)	5
3.ATO (自動列車運転)	9
4.ATACS(移動閉塞式保安装置)	12
5.TRAINSTATE(列車状態変更)	14

0.共通

設置場所

地上子が反応する位置は、**車両の中心**です。別に指定がある場合を除き先頭車両のみに反応します。



1.速度制限

仕様

速度制限予告 設定値

	デフォルト設定	設定可能値
レッドストーン連動	無効	無効/有効
制限速度	0 (km/h)	0 ~ 999 (km/h)
制限開始の距離	0 (m)	0 ~ 99999 (m)

速度制限予告を踏み、制限開始の距離に到達すると、積み重なるように制限が追加されます。

速度制限解除 設定値

	デフォルト設定	設定可能値
レッドストーン連動	無効	無効/有効
編成最後尾で解除	無効	無効/有効

速度制限解除を踏むと、現在掛かっている制限の中で最初に追加された制限のみが解除されます。

動作

減速

	タイミング	動作
ATO 有効時	制限開始以前	制限開始距離と速度に応じたブレーキ
ATACS 有効時	制限開始以前	〃
その他	制限開始後	超過速度に応じた 4 又は 7 段のブレーキ

表示

HUD

表示値	意味
---	制限速度なし
数字	制限速度(km/h)

よくある質問

Q1. 制限速度解除を踏んでも制限が残っています。

A1. 制限速度解除は最初にかかった制限のみを解除します。制限の確実な管理のために制限速度予告と制限速度解除を対にして置くことを推奨します。

2.TASC (定位置停車)

仕様

停止位置予告 設定値

	デフォルト設定	設定可能値
レッドストーン連動	無効	無効/有効
停止位置までの距離	0 (m)	0 ~ 99999 (m)

停止位置予告を踏むとTASC電源がオンになり必要減速度の計算が開始されます。

制御終了 設定値

	デフォルト設定	設定可能値
レッドストーン連動	無効	無効/有効

制御終了を踏むとTASC電源がオフになり必要減速度の計算を終了します。TASCで停車後はTASC電源が自動的にオフになる為、停止位置直下への設置は必要ありません。

停止位置補正 設定値

	デフォルト設定	設定可能値
レッドストーン連動	無効	無効/有効
停止位置までの距離	0 (m)	0 ~ 99999 (m)

停止位置補正を踏むと停車位置までの距離を変更します。停車位置の手前やカーブなどでの使用を想定しています。

停車検知 設定値

	デフォルト設定	設定可能値
逆転ハンドル前以外でも有効	無効	無効/有効

停車検知を踏んだ列車が停車している場合、両数分のレッドストーン信号を出力します。レッドストーン信号はコンパレーターで受け取ってください。

動作

減速

	タイミング	動作
TASC電源オン	自動	停止位置までの距離と速度に応じたブレーキ
その他		なし

表示

HUD

表示値	意味
off	TASC 電源オフ
数字	停車位置までの距離(m)

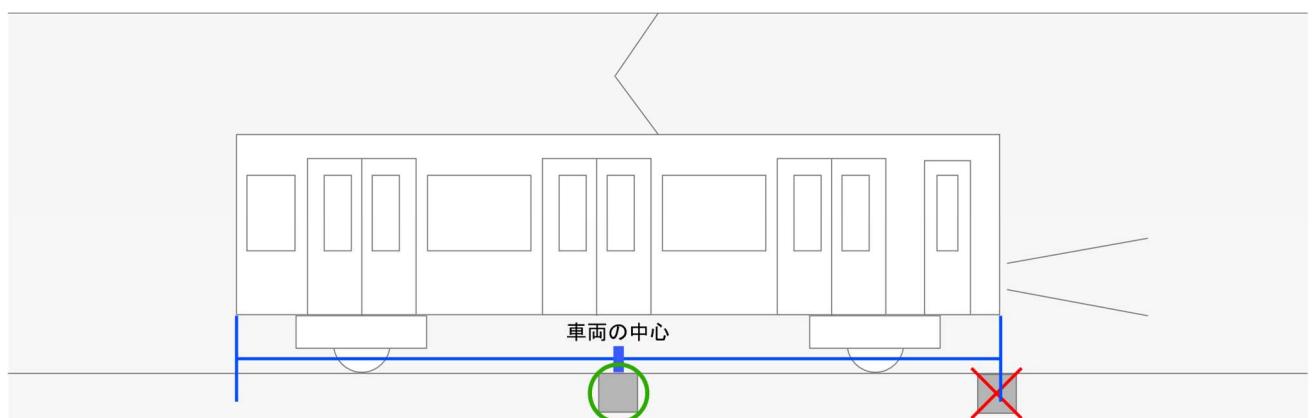
よくある質問

Q1. 停車位置がずれます。(+2.5~ -3.5m)

A1. 遠方の地上子一つのみで停車させようとした場合、小数点以下の誤差が発生するため数 m ずれることがあります。10m 手前など停車位置の直前に補正地上子を置いてください。

Q2. 停車位置がずれます。(車両の半分) ・ 停車検知が作動しません

A3. 地上子は列車の先頭ではなく先頭車両の中心を基準にして距離を設定・設置してください。(下図参照)



Q3. 停車検知から信号が出力されません

A3. 停車検知からの信号はレッドストーンコンパレーターで受け取ってください。また、両数に応じた信号強度のため出力が見にくいことがあります。

3.ATO (自動列車運転)

仕様

出発信号 設定値

	デフォルト設定	設定可能値
レッドストーン連動	無効	無効/有効
目標速度	0 (km/h)	0 ~ 999 (km/h)

出発信号を踏むと設定された目標速度まで加速し、ATO 電源がオフになるまで定速運転をします。

制御終了 設定値

	デフォルト設定	設定可能値
レッドストーン連動	無効	無効/有効

制御終了を踏むと ATO 電源がオフになり加速・定速運転を終了します。TASC と併用する場合は停車時に ATO 電源が自動的にオフになる為、地上子の設置は必要ありません。

目標速度変更 設定値

	デフォルト設定	設定可能値
レッドストーン連動	無効	無効/有効
目標速度	0 (km/h)	0 ~ 999 (km/h)

目標速度変更を踏むとATO目標速度が変更になります。このとき、列車の速度が目標速度を超えていた場合でも自動的に減速しません。速度制限を使用してください。

動作

加速

	タイミング	動作
ATO 電源オン	自動	目標速度-2(km/h)まで加速
その他		なし

定速

	タイミング	動作
ATO 電源オン	自動	目標速度-10(km/h)以下の場合加速
その他		なし

表示

HUD

表示値	意味
off	ATO 電源オフ
数字	目標速度 (km/h)

よくある質問

Q1. 発車しません。(有人)

A1.逆転ハンドルが前になっていることを確認してください。

Q2.勝手に発車します。

A2.レッドストーン連動にチェックを入れ、発車するタイミングでレッドストーン信号入力をしてください。

4. ATACS(移動閉塞式保安装置)

仕様

制御開始 設定値

	デフォルト設定	設定可能値
レッドストーン運動	無効	無効/有効

制御開始を踏むと ATACS 電源がオンになり、前方車両と距離に基づいて制限が掛かります。

制御終了 設定値

	デフォルト設定	設定可能値
レッドストーン運動	無効	無効/有効

制御終了を踏むと ATACS 電源がオフになり制御を終了します。

動作

減速

	タイミング	動作
ATACS 電源オン	パターン接触時	7段のブレーキが動作
その他		なし

表示

HUD

表示値	意味
off	ATACS 電源オフ
---	制限なし
数字	制限速度 (km/h)

よくある質問

Q1. 前に列車が見えているのに制限速度が掛からない。

A1. 進路上の線路全てにチャンクローダーを設置してください。

注意

進路上に他列車が通る可能性のある分岐レール(両渡り)を設置しないでください。設置する必要がある場合は、分岐を片渡り×2又は4+交差レールに変更してください。

5.TrainState(列車状態変更)

※この地上子は上級者向けです。自己解決ができない場合は使用しないでください。

注意

地上子にレッドストーン入力が必須です。

6.API

スクリプトから読み込む場合の解説です。

共通

```
importPackage(Packages.jp.kaiz.atsassistmod.api);
```

をした上で

ノッチ変更

```
ControlTrain.setNotch(int);
```

引数:-8～5(ノッチの段数 ブレーキの場合はマイナス)

デバッグ用ログ出力

```
ControlTrain.logger(object);
```

引数:特に指定なし

運転台用値取得

TrainControllerClientManager.getTCC(EntityTrainBase);

返り値: TrainControllerClient (null も返ります ここで取得した TCC を下記に使用して下さい)

返り値が null ではない場合のみ以下を実行してください。

TrainControllerClient#isATO();

返り値:boolean (ATO が有効か)

TrainControllerClient#getATOSpeed();

返り値:int (ATO の目標速度)

TrainControllerClient#isTASC();

返り値:boolean (TASC が有効か)

TrainControllerClient#getTASCDistance();

返り値:int (TASC 停車位置までの距離)

TrainControllerClient#getATCSpeed();

返り値:int (旧称 ATC の制限速度)

TrainControllerClient#isATACS();

返り値:boolean (ATACS が有効か)

TrainControllerClient#getATACSSpeed();

返り値:int (ATACS の制限速度)