

Annexe simulateur du STA

Linux, MacOS X, Windows. Nécessite Java 7 ou plus

Le simulateur est relativement fidèle au fonctionnement du « vrai » STA de la salle de Travaux Pratiques I1

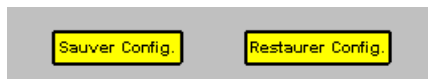
Actionneur : DROIT, GAUCHE, HAUT, BAS, RAPIDE, ALARME

Capteur LIMHOR, LIMVER, PRESENCE, APPD, APPG, CTR, OPERATEUR, man (ce dernier n'existe pas sur la maquette)

Manuellement, le chariot peut être déplacé grâce au « joystick » GHBD. Pour obtenir un déplacement rapide horizontal, il faut enfoncer la touche CTRL du clavier avant le clic. Pour un déplacement très rapide enfoncer CTR+SHIFT avant le clic. Le poussoir « user » existe sur la maquette, « man » est une entrée supplémentaire car ce procédé est assez pauvre sur le plan des entrées. Le voyant « Alarme » est une réplique silencieuse de l'alarme sonore de la maquette.



La configuration initiale du STA peut être choisie en déplaçant manuellement le chariot dans la position souhaitée et en créant/supprimant les supports par un clic sur l'encoche considérée. Le bouton « Sauver Config. » permet d'enregistrer cette configuration (fichier sur disque), puis de la restaurer au besoin par le bouton « Restaurer Config. ».



Pour une configuration comportant un support sur le chariot, il suffit de l'accrocher manuellement avec le joystick, puis de sauvegarder la configuration. Cette configuration est stockée dans le fichier « start.sta » se trouvant dans le dossier du fichier « STA.jar »



Les collisions avec le bâti du STA sont gérées quand le chariot transporte une pièce. Le contour du bâti s'illumine en cas de collision et la commande est annulée en forçant toutes les sorties à « 0 ».

La réinitialisation par « Restaurer Config. » ou la commande manuelle inverse de celle qui a provoqué la collision via le « joystick » permettent de sortir d'une telle situation. Si la collision a lieu à grande vitesse, il est

possible de voir la pièce déborder dans le bâti, ce qui n'existerait pas dans la réalité...