新幹線用ATCプラグイン 仕様表

ファイル名 atcfs.dll

保安装置	主な対象車両
ATC-1/2, ATC-NS,	新幹線車両
KS-ATC, DS-ATC, ATS-P	

使用箇所 Map 入出力名 Section

ATC-12 ATC-3 (固定)	·····································	I -L	144 At. 17	=4.00
**ATC-120以降はatcfs.cfgにおいて信号インデックス対応速度を変更することで、ATC-120以降はatcfs.cfgにおいて信号インデックス対応速度を変更することで、ATC-240他のATCに対応可能。 **ATC-170(プラナルト)	対応装置	値	機能名	説明
ATC-70 (固定) ATC-70 (固定) ATC-120 (デフォルト) A ATC-170 (デフォルト) A ATC-170 (デフォルト) 5 ATC-220 (デフォルト) 5 ATC-230 (デフォルト) 7 ATC-255 (デフォルト) 9 ATC-276 (デフォルト) 10 ATC-30 (デフォルト) 10 ATC-30 (三枚) 104 ATC-70 (三枚) 105 ATC-110 (互換) 106 ATC-110 (互换) 107 ATC-210 (互换) 108 ATC-240 (互换) 109 ATC-245 110 ATC-255 111 ATC-300 112 ATC-320 113 ATC-300 113 ATC-300 ATC-300	'''			
3 ATC-120(デフォルト) 4 ATC-170(デフォルト) 5 ATC-220(デフォルト) 6 ATC-230(デフォルト) 7 ATC-255(デフォルト) 8 ATC-270(デフォルト) 10 ATC-275(デフォルト) 11 ATC-300(デフォルト) 110 ATC-30(互換) 103 ATC-30(互換) 104 ATC-70(互換) 105 ATC-110(互換) 106 ATC-110(互換) 107 ATC-210(互換) 108 ATC-240(互換) 109 ATC-240(互換) 110 ATC-275 111 ATC-300 112 ATC-300 112 ATC-300 113 ATC-300 115 ATC-110(互换) 106 ATC-180(互换) 107 ATC-210(互换) 108 ATC-240(互换) 109 ATC-240(互换) 109 ATC-245 110 ATC-275 111 ATC-300 112 ATC-320 113 ATC-360 ATC-NS KS-ATC DS-ATC ATS-P 0 停止 1 警戒 2 注意 3 滅速 MW W P M T	ATC-2	•		
4 ATC-170 (デフォルト) 5 ATC-220 (デフォルト) 6 ATC-230 (デフォルト) 7 ATC-255 (デフォルト) 8 ATC-270 (デフォルト) 9 ATC-275 (デフォルト) 110 ATC-285 (デフォルト) 11 ATC-300 (デフォルト) 110 ATC-285 (デフォルト) 110 ATC-305 (デフォルト) 110 ATC-300 (互換) 102 ATC-30 (互換) 103 ATC-30 (互換) 104 ATC-70 (互換) 105 ATC-110 (互換) 106 ATC-180 (互換) 107 ATC-210 (互換) 108 ATC-240 (互換) 109 ATC-245 110 ATC-275 111 ATC-300 112 ATC-300 112 ATC-300 112 ATC-300 112 ATC-300 112 ATC-300 112 ATC-300 113 ATC-366 W 信号設定 「開塞境界に設置する。進行できる区間の数(開塞数)をブラグインに送信する。 Beacon#80で設定した開塞位置情報とあわせて停止信号パターンを演算する。 例: Section.Begin(0, 1, 2, 3, 4, 5): ATS-P 0 停止 1 警戒 2 注意 3 滅速				_ ATC−2や他のATCに対応可能。
S ATC-220 (デフォルト) 6 ATC-230 (デフォルト) 7 ATC-255 (デフォルト) 8 ATC-270 (デフォルト) 9 ATC-275 (デフォルト) 10 ATC-285 (デフォルト) 11 ATC-300 (デフォルト) 102 ATC-03 (互換) 103 ATC-03 (互換) 104 ATC-70 (互換) 105 ATC-110 (互換) 106 ATC-10 (互換) 107 ATC-210 (互換) 108 ATC-240 (互換) 109 ATC-245 110 ATC-300 111 ATC-300 112 ATC-300 112 ATC-300 113 ATC-360 ATC-NS KS-ATC CS-ATC DS-ATC Fe				
6 ATC-230 (デフォルト) 7 ATC-255 (デフォルト) 8 ATC-270 (デフォルト) 9 ATC-275 (デフォルト) 10 ATC-300 (デフォルト) 11 ATC-300 (デフォルト) 11 ATC-30 (互換) 103 ATC-30 (互換) 104 ATC-70 (互換) 105 ATC-110 (互換) 106 ATC-160 (互換) 107 ATC-210 (互換) 108 ATC-240 (互換) 109 ATC-245 110 ATC-275 111 ATC-300 112 ATC-300 112 ATC-300 112 ATC-300 113 ATC-360 ATC-NS KS-ATC DS-ATC ATS-P 0 停止 1 警戒 2 注意 3 滅速 ATS-9 ATS-9 ATS-9 6 ATC-230 (デフォルト) ATC-210 (互換) ATC-210 (互換) ATC-30 (互換) ATC-45 (互換) ATC-03 (互換) ATC-05 (互換)	1 [
7 ATC-255 (デフォルト) 8 ATC-270 (デフォルト) 9 ATC-275 (デフォルト) 10 ATC-285 (デフォルト) 11 ATC-300 (デフォルト) 11 ATC-300 (アフォルト) 11 ATC-300 (互換) 103 ATC-30 (互換) 104 ATC-70 (互換) 105 ATC-110 (互換) 106 ATC-110 (互換) 107 ATC-210 (互換) 108 ATC-245 110 ATC-245 110 ATC-300 112 ATC-300 113 ATC-300 114 ATC-300 115 ATC-300 117 ATC-300 118 ATC-300 119 ATC-300 110 ATC-300 111 ATC-300 111 ATC-300 111 ATC-300 112 ATC-300 113 ATC-300 114 ATC-300 115 ATC-300 117 ATC-300 118 ATC-300 119 ATC-300 110 ATC-300 111 ATC-300 111 ATC-300 111 ATC-300 112 ATC-300 113 ATC-300 114 ATC-300 115 ATC-300 117 ATC-300 118 ATC-300 119 ATC-300 110 ATC-300 111 ATC-300 111 ATC-300 112 ATC-300 113 ATC-300 114 ATC-300 115 ATC-300 117 ATC-300 118 ATC-300 119 ATC-300 110 ATC-300 111 ATC-300 111 ATC-300 111 ATC-300 112 ATC-300 113 ATC-300 114 ATC-300 115 ATC-300 116 ATC-300 117 ATC-300 118 ATC-300 119 ATC-300 110 ATC-300 111 ATC-300 111 ATC-300 111 ATC-300 112 ATC-300 113 ATC-300 114 ATC-300 115 ATC-300 116 ATC-300 117 ATC-300 118 ATC-300 119 ATC-300 110 ATC-245 110 ATC-300 111 ATC-300 111 ATC-300 112 ATC-300 113 ATC-300 114 ATC-300 115 ATC-300 116 ATC-245 117 ATC-300 118 ATC-300 119 ATC-300 110 ATC-245 110 ATC-300 110 ATC-245 110 ATC-300 110 ATC-300 110 ATC-300 110 ATC-245 110 ATC-300 110 ATC-3	[L		ATC-220 (デフォルト)	
8 ATC-270 (デフォルト) 9 ATC-275 (デフォルト) 10 ATC-285 (デフォルト) 11 ATC-300 (デフォルト) 110 ATC-300 (デフォルト) 102 ATC-30 (互換) 103 ATC-30 (互換) 104 ATC-70 (互換) 105 ATC-110 (互換) 106 ATC-10 (互換) 107 ATC-210 (互換) 108 ATC-240 (互換) 110 ATC-275 111 ATC-300 112 ATC-300 112 ATC-360 ATC-NS KS-ATC DS-ATC DS-ATC DS-ATC ATS-P 0 停止 1 警戒 2 注意 3 減速	L	6	ATC-230 (デフォルト)	
9 ATC-275 (デフォルト) 10 ATC-285 (デフォルト) 11 ATC-300 (デフォルト) 1102 ATC-30 (互換) 103 ATC-30 (互換) 104 ATC-10 (互換) 105 ATC-110 (互換) 106 ATC-210 (互換) 107 ATC-210 (互換) 108 ATC-240 (互換) 110 ATC-245 110 ATC-300 1112 ATC-300 1112 ATC-300 1113 ATC-360 ATC-NS KS-ATC DS-ATC ATS-P 0 停止 1 警戒 2 注意 3 減速	[7	ATC-255 (デフォルト)	
10 ATC-285 (デフォルト)	[8	ATC-270 (デフォルト)	
ATC-300 (デフォルト) 102 ATC-03 (互換) ATC-03 (互換) 103 ATC-30 (互換) 105 ATC-110 (互換) 106 ATC-110 (互換) 107 ATC-210 (互換) 108 ATC-240 (互換) 109 ATC-245 110 ATC-300 111 ATC-300 112 ATC-320 113 ATC-360 ATC-360 ATC-160 (互換) 109 ATC-245 ATC-320 113 ATC-360 ATC-320 113 ATC-360 ATC-360 ATC-360 Beacon#80で設定した閉塞位置情報とあわせて停止信号パターンを演算する。	[9	ATC-275 (デフォルト)	
102 ATC-03 (互換)		10	ATC-285 (デフォルト)	
103 ATC-30 (互換) 104 ATC-70 (互換) 105 ATC-110 (互換) 106 ATC-100 (互換) 107 ATC-210 (互換) 108 ATC-240 (互換) 109 ATC-245 110 ATC-300 112 ATC-320 113 ATC-360 ATC-320 113 ATC-360 Reacon#80で設定した閉塞位置情報とあわせて停止信号パターンを演算する。	[11	ATC-300 (デフォルト)	
104 ATC-70 (互換)	[102	ATC-03 (互換)	ATC-03~240は、と一ほぐ新幹線ATC-2互換
105 ATC-110 (互換) 106 ATC-160 (互換) 107 ATC-210 (互換) 108 ATC-240 (互換) 109 ATC-245 110 ATC-275 111 ATC-300 112 ATC-320 113 ATC-360 113 ATC-360 ATC-ATC Beacon#80で設定した閉塞位置情報とあわせて停止信号パターンを演算する。 例: Section.Begin(0, 1, 2, 3, 4, 5);	1 [103	ATC-30 (互換)	
106 ATC-160 (互換)	1 [104	ATC-70 (互換)	
107 ATC-210 (互換) 108 ATC-240 (互換) 109 ATC-245 110 ATC-275 111 ATC-300 112 ATC-320 113 ATC-360 113 ATC-360 目号設定 閉塞境界に設置する。進行できる区間の数(閉塞数)をプラグインに送信する。 Beacon#80で設定した閉塞位置情報とあわせて停止信号パターンを演算する。 例: Section.Begin(0, 1, 2, 3, 4, 5); ATS-P	[105	ATC-110 (互換)	
108 ATC-240 (互換) 109 ATC-245 110 ATC-275 111 ATC-300 112 ATC-320 113 ATC-360 113 ATC-360 日本の	[106	ATC-160 (互換)	
109 ATC-245 110 ATC-275 111 ATC-300 112 ATC-320 113 ATC-360 I13 ATC-360 I13 ATC-360 I13 ATC-360 II3 ATC-	[107	ATC-210 (互換)	
110 ATC-275 111 ATC-300 112 ATC-320 113 ATC-360 I13 ATC-360 I13 ATC-360 I13 ATC-360 II3 ATC-360		108	ATC-240 (互換)	
111 ATC-300 112 ATC-320 113 ATC-360 日本の	1	109	ATC-245	
112 ATC-320 113 ATC-360 ITS-P 0 停止 1 警戒 2 注意 3 減速	[110	ATC-275	
ATC-NS KS-ATC DS-ATC	1	111	ATC-300	7
ATC-NS KS-ATC DS-ATC 0~ 信号設定 閉塞境界に設置する。進行できる区間の数(閉塞数)をプラグインに送信する。 Beacon#80で設定した閉塞位置情報とあわせて停止信号パターンを演算する。 例: Section.Begin(0, 1, 2, 3, 4, 5); ATS-P 0 停止 調整中 1 警戒 2 注意 3 減速	Ī	112	ATC-320	7
KS-ATC DS-ATC Beacon#80で設定した閉塞位置情報とあわせて停止信号パターンを演算する。 ATS-P 0 停止 1 警戒 2 注意 3 減速	Ţ	113	ATC-360	7
KS-ATC DS-ATC Beacon#80で設定した閉塞位置情報とあわせて停止信号パターンを演算する。 ATS-P 0 停止 1 警戒 2 注意 3 減速	ATC-NS	0~	信号設定	閉塞境界に設置する。進行できる区間の数(閉塞数)をプラグインに送信する。
例: Section.Begin(0, 1, 2, 3, 4, 5); ATS-P 0 停止 調整中 1 警戒 2 注意 3 減速	KS-ATC			Beacon#80で設定した閉塞位置情報とあわせて停止信号パターンを演算する。
ATS-P 0 停止 調整中 1 警戒 2 注意 3 減速	DS-ATC			
ATS-P 0 停止 調整中 1 警戒 2 注意 3 減速				例: Section.Begin(0, 1, 2, 3, 4, 5);
1 警戒 2 注意 3 減速				
1 警戒 2 注意 3 減速	ATS-P	0	停止	調整中
2 注意 3 減速		1		
3 減速	1	2		
		3		
	1	4	進行	

使用箇所	Мар
入出力名	Beacon

対応装置	番号	機能名	説明
ATC-NS	80	閉塞境界位置設定	閉塞境界に設置し、閉塞境界位置をプラグインに送信する。Sectionから受信した進行でき
KS-ATC			る区間の数と閉塞位置情報とあわせて停止信号パターンを演算する。
1.6 7.1 6			また、Section構文の同一距離地点(直後)に記述し、関連付ける閉塞の相対インデックスに
			は同位置のSection構文の値と同じものを指定する。
			例: Beacon.Put(80, 0, 0); Beacon.Put(80, 1, 0); Beacon.Put(80, 2, 0); …
			[9]. Deacon.Fut(oo, o, o), Deacon.Fut(oo, 1, o), Deacon.Fut(oo, 2, o),
ATC-NS	81		sectionに次駅の出発信号の相対インデックスを指定する。Beacon#81を通過時、対応する
KS-ATC	01		出発信号が停止現示の場合に#82~84による駅停車パターンが有効化される。
DS-ATC			田元日 うん は正列がの場合に示さる のれてめる動作士バア フル 自然 旧これのの。
D3-A10			例: Beacon.Put(81, 7, 0);
			اران Deacon.Fut(61, 7, 0),
ATC-NS	82	 駅停車パターン	Beacon#81以降に設置する。停車判定が真の場合、指定地点へ列車の最高速度から分岐
KS-ATC	02	· ·	Beacon#61以降に設置する。停車刊足が真の場合、指足地点へ列車の最高速度がら方岐 器制限速度(70km/h)までの減速パターンを生成する。
KS-ATC		(分岐制限)	
			※指定地点[m]=記述地点[m]+相対距離[m]
			相対距離はsendDataに記述する。
			(DLD D 1/00 0 1740F) // 1740F # /\int Filt # 1/1F
			例: Beacon.Put(82, 0, 17405); // 17405m先分岐器制限
ATC NO	00	即位すべた。	D 404以降に記案する 培古製造が古の坦久 お売り上、到古の目言は売りこれを
ATC-NS	83	駅停車パターン	Beacon#81以降に設置する。停車判定が真の場合、指定地点へ列車の最高速度から手動による頭打ち速度までの減速パターンを生成する。使用方法は#82に準ずる。
KS-ATC		(手動頭打ち)	
DS-ATC		1	※手動による頭打ち速度
		1	•DS-ATC···75km/h
			•ATC-NS···30km/h
			•KS-ATC···15km/h
KS-ATC	84	駅停車パターン	Beacon#81以降に設置する。停車判定が真の場合、指定地点へ列車の最高速度から進路
DS-ATC		(オーバーラン防止)	終端(0km/h)までの減速パターンを生成する。使用方法は#82に準ずる。
ATC-NS	85	駅停車完了判定	駅停止位置誤差の後方許容地点に設置する。この地点以降に停止かつブレーキノッチを
KS-ATC			B1以上にすることで、Beacon#81~84による駅停車パターンが消去される。
DS-ATC			In t
			例: Beacon.Put(85, 0, 0);
		# L PR PR	
ATC-1	70	停止限界	出発進路の始端の外方に設置する。出発信号が停止現示の場合、列車通過時に非常ブ
ATC-2		(ループコイル)	レーキを作動させ停止させる。
ATC-NS			
			例: Beacon.Put(70, 1, 0); // 1閉塞先に出発信号がある場合
		at + >+ == 1	
共通?	71	時素速照式	未実装
		過走防止装置	
ATC-NS	86	速度制限1	指定地点へ列車の最高速度から制限速度までの減速パターン有効化される。
KS-ATC	87	速度制限2	※sendData=(指定地点[m]-記述地点[m])*1000+制限速度[km/h]
DS-ATC	88	速度制限3	※減速パターンは指定地点内方は制限速度のフラットパターンとなる。
		1	※解除時はsendData=999
		1	
			例: Beacon.Put(86, 0, 17405120); // 17405m先120km/h制限
			例: Beacon.Put(86, 0, 999); // 制限解除
		1	例: Beacon.Put(86, 0, 240); // 記述地点から240km/h制限
=			
共通	90	保安装置切り替え	各種ATC/(在来線ATS-P)切り替え
		1	例: Beacon.Put(90, 0, 2); // ATC-NSに切り替え
]		ne + //	
	100	距離表示補正設定	距離表示に加算する補正値をsendDataに設定する。
		1	※他のBeaconによる距離設定には反映されない。
		1	
		1	例: Beacon.Put(100, 0, 300000); // 300km加算される

ATS-P	3	停止信号	調整中
	4	即時停止(非常)	
	5	即時停止(常用)	
	6	速度制限(分岐)	
	7	最高速度	
	8	速度制限(下り勾配)	
	9	速度制限(曲線)	
	10	速度制限(臨時)	
	16	速度制限(分岐)終了	
	18	速度制限(下り勾配)終了	
	19	速度制限(曲線)終了	
	20	速度制限(臨時)終了	

使用箇所 atcfs.cfg ファイル

対応装置	セクション	キー	値の説明
共通	Emulate	MaxDeceleration	車両の常用最大減速度[km/h/s*1000] (デフォルト値=2700)
		LeverDelay	ブレーキハンドルの操作から指令出力までの遅れ時間[ms] (デフォルト値=250)
	Wiper	WiperRate	片道1行程のワイパー動作時間[ms] (デフォルト値=700)
		WiperHoldPosition	止まっているときのワイパーの位置(0:右端~100:左端) (デフォルト値=0)
		WiperDelay	間欠モードでのワイパー動作間隔[ms] (デフォルト値=700)
		WiperSoundBehaviour	0を指定すると「hold position」から動き出した時のみ音を発するようになる。それ以外の数値をセットすると、各位置それぞれからの動き出しの時に音を発する。(デフォルト値=0)
		WiperWet	未実装 (デフォルト値=0)
	ATC	AtcUse	ATC有効化状況(0: 無効, 1: 有効) (デフォルト値=1)
		AtcType	ATC方式選択(0: ATC-1, 1: ATC-2, 2: ATC-NS, 3: KS-ATC, 4: DS-ATC) (デフォルト値=0)
		AtcMax	車両のATC最高速度[km/h] (デフォルト値=220)
		AtcSpeed3	ATC信号インデックス3の対応速度[km/h] (デフォルト値=120)
		AtcSpeed4	ATC信号インデックス4の対応速度[km/h] (デフォルト値=170)
		AtcSpeed5	ATC信号インデックス5の対応速度[km/h] (デフォルト値=220)
		AtcSpeed6	ATC信号インデックス6の対応速度[km/h] (デフォルト値=230)
		AtcSpeed7	ATC信号インデックス7の対応速度[km/h] (デフォルト値=255)
		AtcSpeed8	ATC信号インデックス8の対応速度[km/h] (デフォルト値=270)
		AtcSpeed9	ATC信号インデックス9の対応速度[km/h] (デフォルト値=275)
		AtcSpeed10	ATC信号インデックス10の対応速度[km/h] (デフォルト値=285)
		AtcSpeed11	ATC信号インデックス11の対応速度[km/h] (デフォルト値=300)
		AtcDeceleration1	パターン演算に用いる160km/h以上における減速度[km/h/s*1000] (デフォルト値=1500)
		AtcDeceleration2	パターン演算に用いる110~160km/hにおける減速度[km/h/s*1000] (デフォルト値=1900)
		AtcDeceleration3	パターン演算に用いる70~110km/hにおける減速度[km/h/s*1000] (デフォルト値=2400)
		AtcDeceleration4	パターン演算に用いる70km/h以下における減速度[km/h/s*1000] (デフォルト値=2600)
		Xe	パターンの指定地点からの許容誤差[m*1000] (デフォルト値=5000)
		Xo	パターンの指定地点からの過走限界距離[m*1000] (デフォルト値=10000)
		Xk	XeおよびXoを高速域で拡大させる係数 (デフォルト値=0)
	ATS_P	AtspUse	ATS-P有効化状況(0: 無効, 1: 有効) (デフォルト値=0)
		AtspMax	車両のATS-P最高速度[km/h] (デフォルト値=140)
		AtspDeceleration	パターン演算に用いる減速度[km/h/s*1000] (デフォルト値=2600)

使用箇所 運転台パネルファイル

対応装置	subjectKey	表示方法	値の説明
共通	ats2	PilotLamp	ATS-P電源
六匝	ats2	PilotLamp	ATS-Pパターン接近
	ats4	PilotLamp	ATS-Pブレーキ開放
	ats5	PilotLamp	ATS-Pブレーキ動作
	ats6	PilotLamp	ATS-P
	ats7	PilotLamp	故障
	ats8	PilotLamp	EB作動 (未実装)
	ats9	PilotLamp	ATC確認ボタン (0: 解放, 1: 押下)
	ats10	DigitalNumber	デジタル時計(時)
	ats11	DigitalNumber	デジタル時計(分)
	ats12	DigitalNumber	デジタル時計(秒)
	ats13	PilotLamp	ATC電源
	ats14	PilotLamp	ATC
	ats15	PilotLamp	ATC非常
	ats16	PilotLamp	ATC常用
	ats17	PilotLamp	ATC停止現示
	ats18	PilotLamp	ATC進行現示
	ats19	DigitalGauge	ATC速度[km/h]
	ats20	PilotLamp	ATC-0 (固定)
	ats21	PilotLamp	ATC-30 (固定)
	ats22	PilotLamp	ATC-70 (固定)
	ats23	PilotLamp	ATC-120 (デフォルト)
	ats24	PilotLamp	ATC-170 (デフォルト)
	ats25	PilotLamp	ATC-220 (デフォルト)
	ats26	PilotLamp	ATC-230 (デフォルト)
	ats27	PilotLamp	ATC-255 (デフォルト)
	ats28	PilotLamp	ATC-270 (デフォルト)
	ats29	PilotLamp	ATC-275 (デフォルト)
	ats30	PilotLamp	ATC-285 (デフォルト)
	ats31	PilotLamp	ATC-300 (デフォルト)
	ats32	DigitalNumber	レバーサ表示 (0:中立, 1:前, 2:後)
	ats33	DigitalNumber	ATC方式 (0: ATC-1, 1: ATC-2, 2: ATC-NS, 3: KS-ATC, 4: DS-ATC)
	ats34	DigitalNumber	ATC速度のインデックス
	ats35	DigitalNumber	ATC速度の百の位
	ats36	DigitalNumber	ATC速度の十の位
	ats37	DigitalNumber	ATC速度の一の位
	ats38	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度−20 km/hの百の位
	ats39	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度−20 km/hの十の位
	ats40	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度-20 km/hの一の位
	ats41	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度-10 km/hの百の位
	ats42	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度-10 km/hの十の位
	ats43	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度-10 km/hの一の位
	ats44	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度の百の位
	ats45	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度の十の位
	ats46	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度の一の位
	ats47	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度+10 km/hの百の位
	ats48	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度+10 km/hの十の位
	ats49	DigitalNumber	副速度計用目盛 ATC速度+10 km/hの一の位
	ats50	DigitalGauge	副速度計用 ATC速度[km/h]
	ats51	DigitalGauge	副速度計用 車両速度[km/h]
	ats52	DigitalGauge	DS-ATC用パターン照査速度[km/h]
	ats61	PilotLamp	LCD表示 (0: 表示1, 1: 表示2)
	ats62	PilotLamp	手元灯表示

共通	ats120	PilotLamp	ATC-0 (互換)
	ats126	PilotLamp	ATC-30 (互換)
	ats134	PilotLamp	ATC-70 (互換)
	ats142	PilotLamp	ATC-110 (互換)
	ats144	PilotLamp	ATC-120 (互換)
	ats152	PilotLamp	ATC-160 (互換)
	ats154	PilotLamp	ATC-170 (互換)
	ats162	PilotLamp	ATC-210 (互換)
	ats164	PilotLamp	ATC-220 (互換)
	ats166	PilotLamp	ATC-230 (互換)
	ats168	PilotLamp	ATC-240 (互換)
	ats169	PilotLamp	ATC-245 (互換)
	ats171	PilotLamp	ATC-255 (互換)
	ats172	PilotLamp	ATC-260 (互換)
	ats174	PilotLamp	ATC-270 (互換)
	ats175	PilotLamp	ATC-275 (互換)
	ats177	PilotLamp	ATC-285 (互換)
	ats180	PilotLamp	ATC-300 (互換)
	ats184	PilotLamp	ATC-320 (互換)
	ats192	PilotLamp	ATC-360 (互換)
	ats193	Needle	ワイパー
	ats194	DigitalNumber	距離程100kmの位
	ats195	DigitalNumber	距離程10kmの位
	ats196	DigitalNumber	距離程1kmの位
	ats197	DigitalNumber	距離程100mの位
	ats198	DigitalNumber	距離程10mの位
	ats199	DigitalNumber	距離程1mの位
	ats200	DigitalNumber	デジタル時計 (時)の十の位
	ats201	DigitalNumber	デジタル時計 (時)の一の位
	ats202	DigitalNumber	デジタル時計 (分)の十の位
	ats203	DigitalNumber	デジタル時計 (分)の一の位
	ats204	DigitalNumber	デジタル時計(秒)の十の位
	ats205	DigitalNumber	デジタル時計 (秒)の一の位
	ats206	Needle	電流値[A * 1000] (力行: +, ブレーキ: −)
	ats207	Needle	電流値[A * 1000] (力行およびブレーキ: +)
	ats208	PilotLamp	電流値[A]の負号
	ats209	DigitalNumber	電流値[A]の百の位
	ats210	DigitalNumber	電流値[A]の十の位
	ats211	DigitalNumber	電流値[A]の一の位
	ats212	DigitalNumber	電流値[A]の小数第一位
	ats214	Needle	電車線電圧計 (固定値)
	ats215	Needle	インバータ電圧計(固定値)
	ats216	Needle	調整中
	ats217	Needle	調整中
	ats218	Needle	調整中
	ats219	PilotLamp	電気ブレーキ作動灯

共通	ats220	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針0-9[km/h]
	ats221	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針10-19[km/h]
	ats222	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針20-29[km/h]
	ats223	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針30-39[km/h]
	ats224	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針40-49[km/h]
	ats225	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針50-59[km/h]
	ats226	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針60-69[km/h]
	ats227	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針70-79[km/h]
	ats228	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針80-89[km/h]
	ats229	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針90-99[km/h]
	ats230	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針100-109[km/h]
	ats231	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針110-119[km/h]
	ats232	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針120-129[km/h]
	ats233	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針130-139[km/h]
	ats234	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針140-149[km/h]
	ats235	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針150-159[km/h]
	ats236	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針160-169[km/h]
	ats237	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針170-179[km/h]
	ats238	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針180-189[km/h]
	ats239	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針190-199[km/h]
	ats240	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針200-209[km/h]
	ats241	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針210-219[km/h]
	ats242	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針220-229[km/h]
	ats243	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針230-239[km/h]
	ats244	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針240-249[km/h]
	ats245	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針250-259[km/h]
	ats246	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針260-269[km/h]
	ats247	DigitalNumber	0系/200系用速度計の針270-279[km/h]

使用箇所 車両サウンドファイル

対応装置	subjectKey	種類	値の説明
共通	ats2	PLAY_ONCE	ATS-Pベル
	ats6	PLAY_ONCE	ワイパーの速度調節スイッチ
	ats7	PLAY_ONCE	ATCベル
	ats8	PLAY_ONCE	ATC確認ボタンの開放音
	ats9	PLAY_ONCE	ATC確認ボタンの押下音
	ats10	PLAY_ONCE	ATCブレーキ緩解音
	ats13	PLAY_LOOPING	EBブザー (未実装)
	ats17	PLAY_ONCE	ワイパー動作サウンド(空動作の時)
	ats18	PLAY_ONCE	ワイパー動作サウンド(降雨時)
	ats61	PLAY_ONCE	LCD表示切り替えスイッチの押下音
	ats62	PLAY_ONCE	LCD表示切り替えスイッチの開放音
	ats63	PLAY_ONCE	手元灯スイッチの押下音
	ats64	PLAY_ONCE	手元灯スイッチの開放音

使用箇所 キー入力

対応装置	キー名称	標準のキー割り当て	作用
共通	ATS S	Space	ATC確認
	ATS A2	Delete	EB確認(未実装)
	ATS B1	Home	ATS-P復帰
	ATS I	7(テンキーではない)	手元灯
	ATS J	8(テンキーではない)	ワイパーのスピードを上げる
	ATS K	9(テンキーではない)	ワイパーのスピードを下げる
	ATS L	0(テンキーではない)	LCD切り替え

使用箇所 Notch¥Notch.txt (For OpenBVE)

対応装置	セクション	+ —	値の説明
共通	Power	Current	カ行の電流テーブル(空車)ファイルへの相対パス
	Brake	Current	ブレーキの電流テーブル(空車)ファイルへの相対パス

使用箇所 電流テーブル(空車) (For OpenBVE)

記述方法

1行目にヘッダーとしてTrainSpeed,Stage1,Stage2,...,StageNのようにを記述してください。(N = ノッチ段数)
2行目以降は、1列目に列車速度[km/h]を昇順で記述してください。値の間隔は一定である必要はありません。
2列目以降に主電動機電流[A]を記述してください。1つの列が1本の特性曲線を表し、2つの値の間は線形補間されます。
ただし、定義できる特性曲線の本数はノッチ1段あたり1本です。