

Расстановка новых меток

Перед всеми операциями рекомендуется включить режим отладочной информации в спавнменю или с помощью консольной команды

metrostoi_drawdebug 1

Большая часть меток имеют настройку по позициям X, Y и Z в метрах.

Позиции по Z и Y очень рекомендуется двигать в малых пределах, потому что большая часть меток ловится на определённом расстоянии (к каждой метке будет описано, что не рекомендуется двигать)

Door command

Необходима для открытия дверей на станции на составах с аппаратурой ПУАВ и КСАУП

Autodrive

Door command

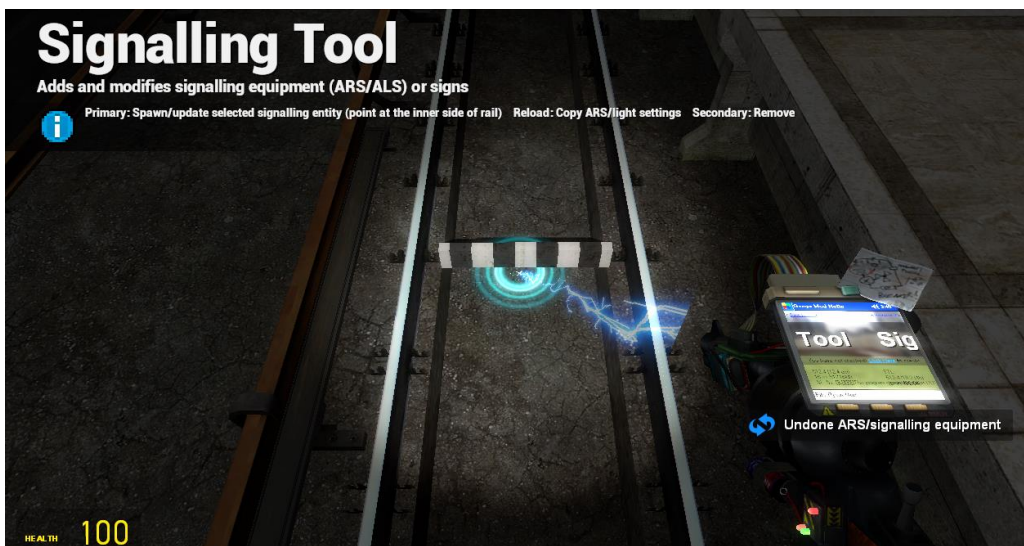
Right doors

Y:  0.00

Z:  0.00

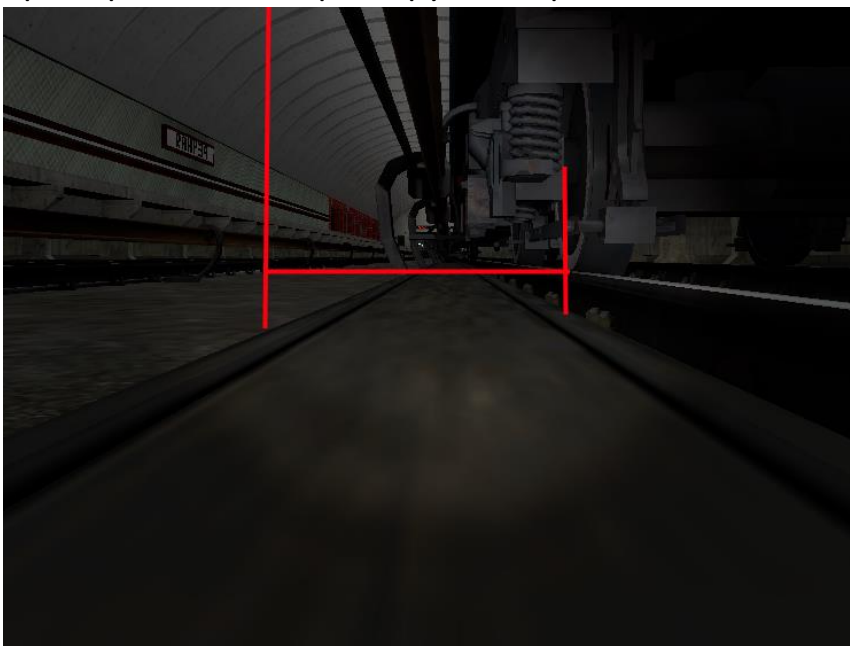
Расстановка:

Кликом по месту остановки первого вагона, доска сама подставится в нужное место.



Радиус определения с двух сторон

Край красной зоны реагирует на край доски.



Параметры:

- Right doors: галка влияет на сторону открытия дверей (при этом доска будет ставиться с правой стороны)

PA Marker

Необходим для работы поездной аппаратуры, используется для формирования внутренней базы данных ПА.

Station path:

Station ID:

Last station

In wrong path

Distance to deadlock start: 125

Distance to deadlock end: 300

Line change

Station name:

Last station name:

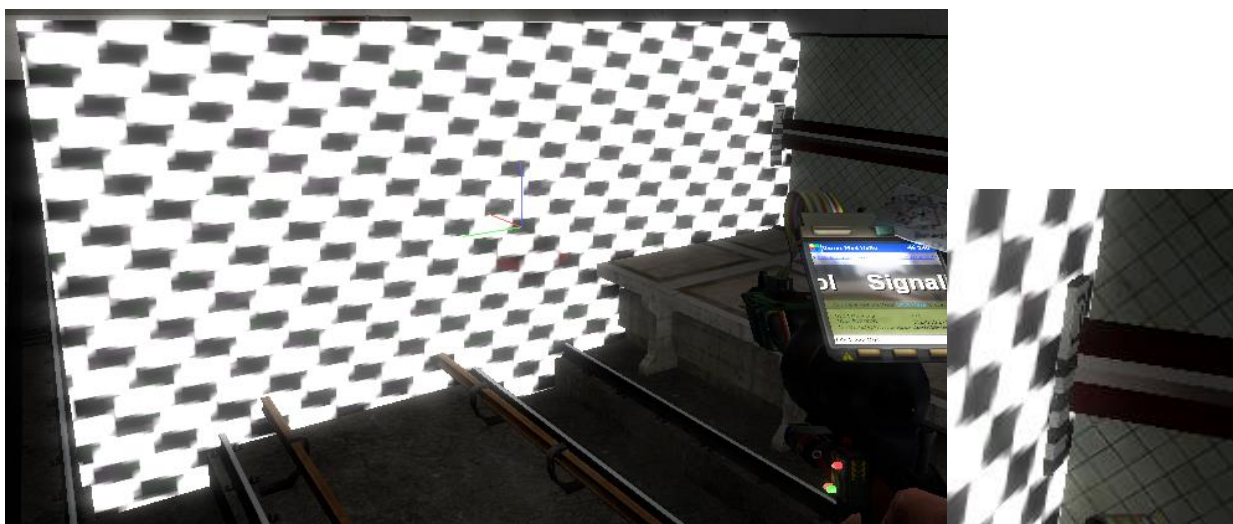
Has switches:

Rights doors

Horlift

Расстановка

Кликаем по месту остановки первого вагона, после этого подстраиваем её повторными кликами так, чтобы «шашечки» стояли по центру рейки



Параметры:

- Station path: номер пути
- Station ID: трехзначный номер станции, первая цифра – номер линии
- Last station: флаг конечной станции, ПА разрешает зонный оборот на этой станции(на конечных станциях галка должна стоять)
- Is in wrong path: указывает, что с данного пути при обороте необходимо менять кабину

- Distance to deadlock start: примерное расстояние в метрах начала тупика от места остановки последнего вагона в метрах, при заезде за это расстояние ПА разрешает открыть двери
- Distance to deadlock end: расстояние в метрах перехода ПА в режим «депо» (на обычных тупиках можно ставить любое расстояние, превышающее длину тупика)
- Line change: на данный момент не используется
- Station name: Имя станции (Октябрьская)
- Last station name: Имя станции, которое будет выводиться с приставкой «До» (Октябрьской)
- Has switches: флаг наличия стрелок, ПА разрешает режим «Движение по станционным путям» по этому пути
- Right doors: флаг расположения дверей справа, ПА разрешает открыть двери справа
- Horlift: флаг признака станции типа «Горизонтальный лифт» (меньшее расстояние открытия дверей ОПВ, разрешение осаживания и т.п.)

Light sensor

Необходима для коррекции пройденного пути системы ПА и вноса их в базу данных. При проезде корректируется пройденный путь на ПА.

Autodrive

Light sensor

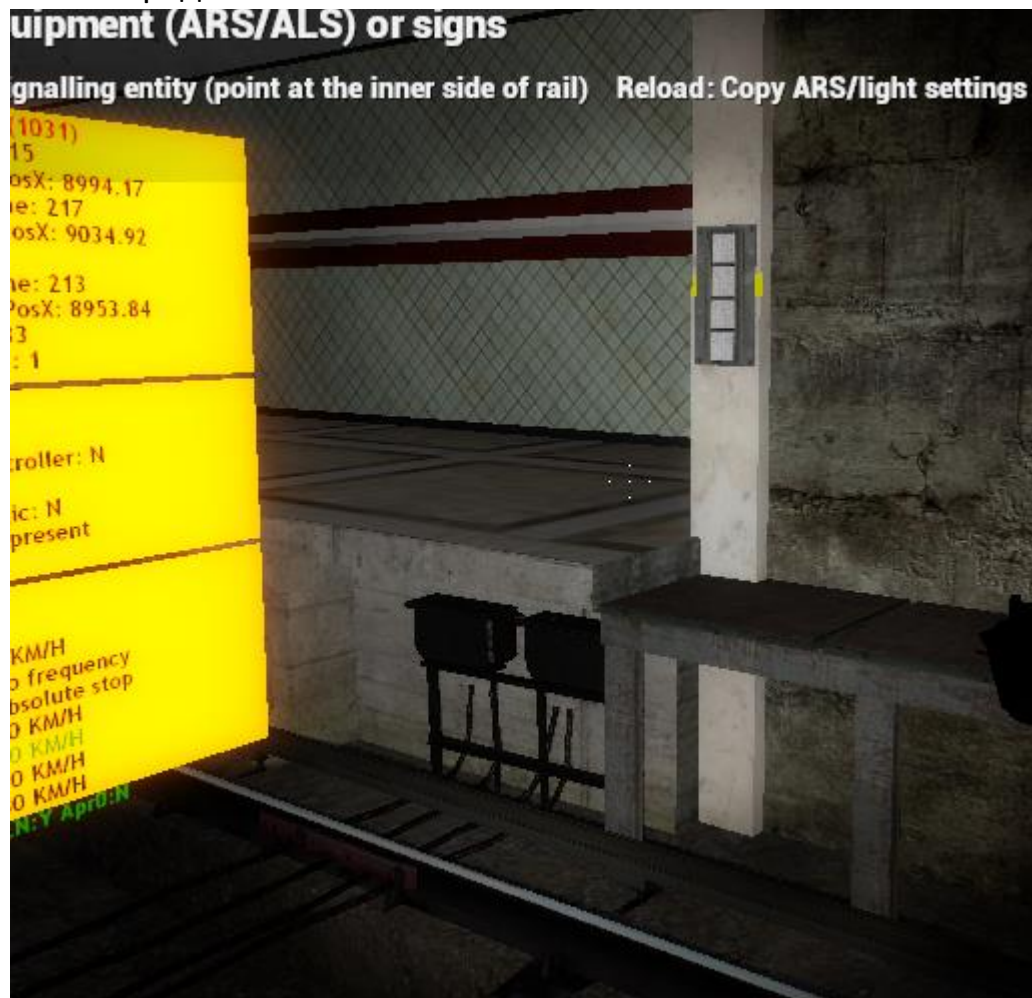
X:  0.00

Y:  0.00

Z:  0.00

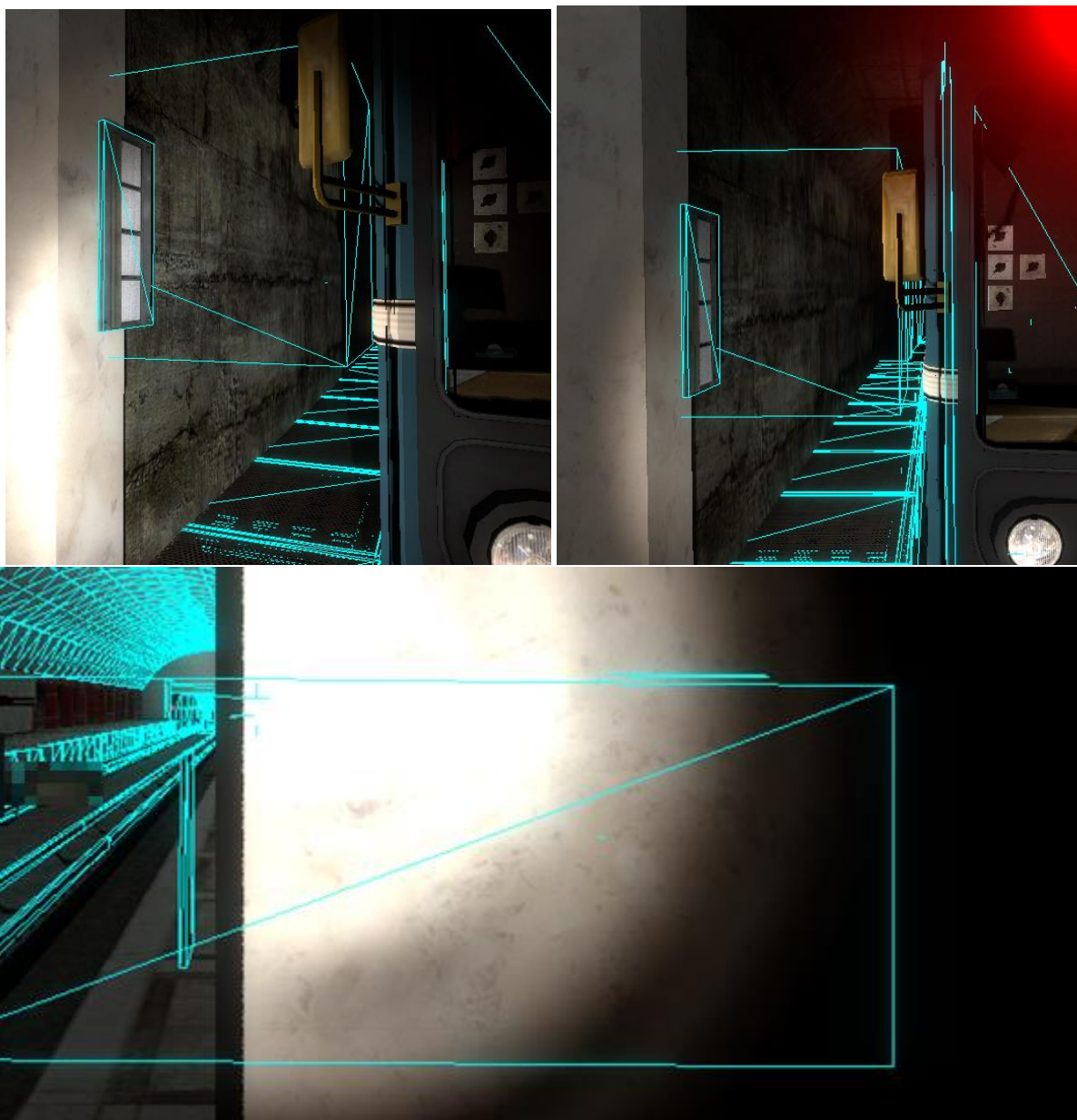
Расстановка

Расставляем так, чтобы по Y она не уходила внутрь. По Z двигать можно в малых пределах



Радиус определения

Край синей зоны коллизии реагирует на край отражателя



UPPS Sensor

Необходим для работы системы УППС. При проезде поездом звенит тритон и начинается отсчёт пройденного расстояния

Autodrive

UPPS Sensor

X: 111.36

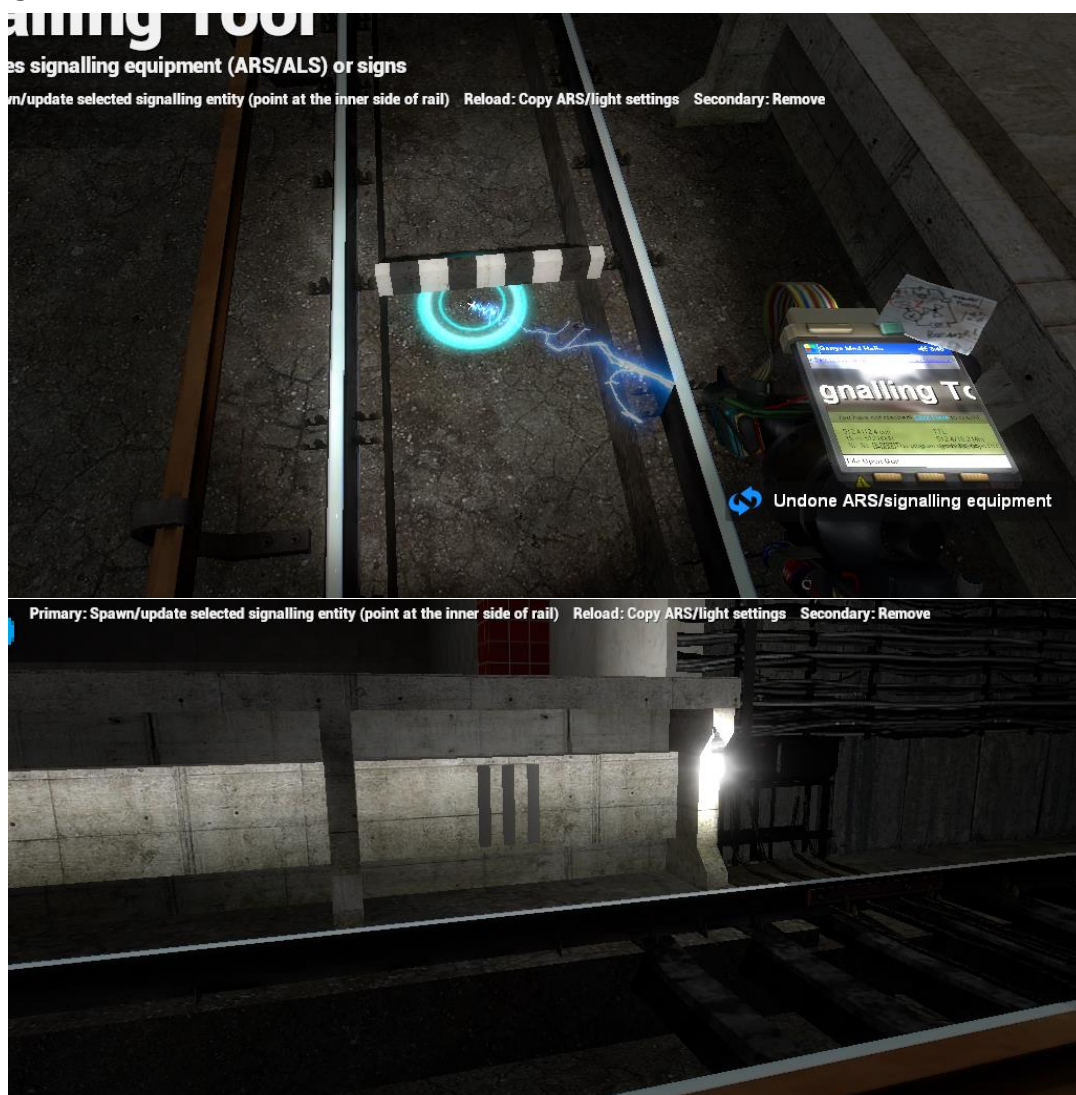
Y: 1.75

Z: -0.23

Roll: 0

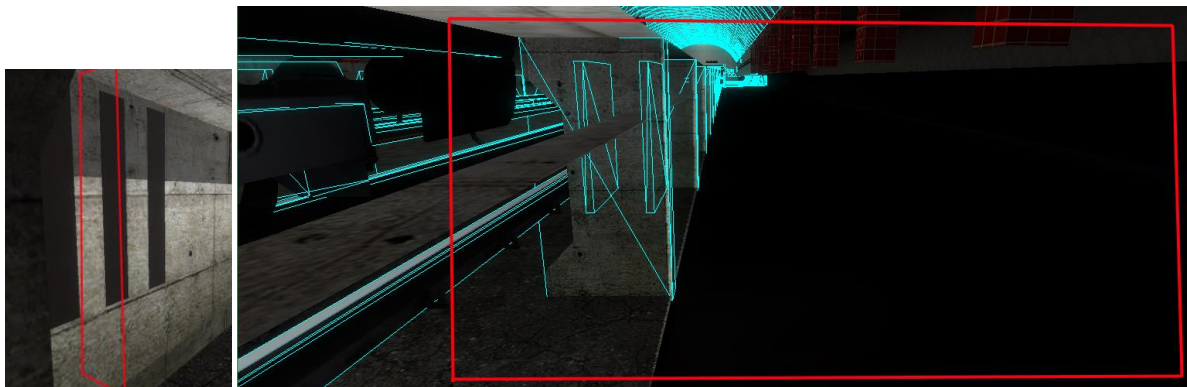
Расстановка

Ставим в торце **от места ОПВ** так, чтобы по Y она не уходила внутрь. По Z двигать можно в малых пределах. Необходимость расстановки от места ОПВ необходима для того, чтобы автоматически внести расстояние в метку до ОПВ.



Радиус определения

Край красной зоны коллизии реагирует на край отражателя



Параметры:

- X: Расстояние от места ОПВ, метка ставится по X от места клика на это расстояние

Формирование таблицы ПА

После расстановки датчиков и маркеров ОПВ для ПА, идём в самое начало пути (ВНИМАНИЕ! Необходимо наличие треков на месте)



Вводим команду

metrostoi_pam_genconfig линия путь станция1 станция2 ... станцияN

Пример для crossline_m12

metrostoi_pam_genconfig 1 2 915 914 913 912 911 910 909

Должно выдать **Generated!**

Для другого пути повторяем то же самое

metrostoi_pam_genconfig 1 1 909 910 911 912 913 914 905

После всех действий сохраняемся.