

WIN - DIGIPE T

Le programme de pilotage



Version 2018 • Premium Edition

Informations Update 2018.2

Table des matières

1. AVANT-PROPOS	4
2. INSTALLATION DE LA MISE A JOUR DE WIN-DIGIPET 2018.2	5
2.1 Sauvegarder les données existantes	5
2.2 Chargement et installation automatiques de la mise à jour	5
2.3 Téléchargement manuel de la mise à jour 2018.2 depuis le site de Win-Digipet	6
2.4 Installation de la mise à jour 2018.2	7
2.5 Démarrage de Win-Digipet 2018.2	8
2.6 Mise à jour régulière en ligne	8
3. GÉNÉRALITÉS	10
3.1 Centrales digitales / Matériels	10
3.1.1 ZIMO MXULF et MXULFA	10
3.1.2 Programmeur de décodeur Lenz	10
3.1.3 Digikeijs DR5088RC	11
3.1.4 Digikeijs DR5000	12
3.1.5 Tams Master Control / Red Box	12
3.1.6 CAN Digital-Bahn CC-Schnitte	12
3.1.7 BiDiB	13
4. BASE DE DONNEES DES VEHICULES	17
4.1 Transfert des données de véhicule dans la centrale Lenz LZV200	17
5. EDITEUR DE PLAN DE VOIES	18
5.1 Contrôleur de pont tournant DinaSys à rétrosignalisation de position	18
6. PROGRAMME PRINCIPAL	19
6.1 Propriétés du contact de rétrosignalisation	19
6.2 Propriétés de l'étiquette de suivi de train	19
6.3 Surveillance des trains	20
6.4 Option d'arrêt étendu dans l'éditeur de macro	20
6.5 Détection de train avec RailCom® sur une étiquette de suivi de train	21
6.6 Détection de train sur une étiquette de suivi de train avec contacts momentanés	22
6.7 Régulateur de trafic	23



6.7.1	Messages du régulateur de trafic	23
6.7.2	Voie de garage avec plusieurs ESTi les unes derrière les autres	23
6.8	Poste d'aiguillage - Conditions	24
6.8.1	Sélection multiple de critères	24
6.8.2	Condition "Sens de marche sur EST"	24
6.9	Poste d'aiguillage - Actions	24
6.9.1	Action "Régler le sens de marche"	24



1. Avant-propos

Ces informations de mise à jour (Update) sont destinées à tous les utilisateurs qui possèdent déjà **Win-Digipet 2018**.

Le but de cette information de mise à jour est de présenter les nouveautés de **Win-Digipet 2018.2** et d'expliquer plus en détail l'utilisation des nouvelles fonctions.

De plus, des corrections d'erreurs du programme ont été intégrées dans cette mise à jour. Ceci entre dans le cadre de la maintenance générale du logiciel et donc elles ne sont pas décrites plus en détail dans cet article à condition qu'il n'y ait pas eu de modifications importantes dans la fonctionnalité ou l'utilisation.

Par conséquent, on supposera que vous êtes familiarisé avec les fonctions et l'utilisation du programme **Win-Digipet 2018**.

Pour plus de détails, veuillez vous référer à votre manuel de la version **Win-Digipet 2018**.

Pour d'éventuels renseignements, veuillez contacter la hotline (le lundi, entre 20.00 et 22.00 au 0172 – 20 11 009) ou sur le forum bien connu à l'adresse www.windigipet.de, dans l'onglet "*Forum*".

Sauf indications contraires, toutes les informations s'appliquent à l'ensemble des systèmes digitaux et des échelles de réseau ferroviaire pris en charge par **Win-Digipet 2018**.

Ces informations de mise à jour ont été créées en "toute bonne foi". Nous vous prions de nous excuser de toutes éventuelles erreurs. Si vous constatez des erreurs, veuillez nous les communiquer à l'aide des différents moyens de contacts mentionnés ci-dessus. Les corrections seront apportées après vérification.

Nous ne sommes pas responsables de tout éventuel dommage qui pourrait être causé directement ou indirectement par l'utilisation du logiciel ou de ces informations de mise à jour.

Ces informations de mise à jour peuvent être copiées et distribuées librement dans sa forme originale. Toute utilisation d'une partie du document ou des images modifiant cette information de mise à jour est interdite sans l'autorisation écrite de l'auteur.

Copyright

Manuel (Update-Information): Bernd Senger
15711 Königs Wusterhausen, Deutschland

Edition: Décembre 2019

2. Installation de la mise à jour de WIN-DIGIPET 2018.2

Dans tous les cas, avant d'effectuer la mise à jour **WIN-DIGIPET 2018.2** vous devez au préalable installer la version 2018, selon les instructions du chapitre 1.3 du manuel **Win-Digipet 2018**.

En outre, cette présentation suppose que **Win-Digipet 2018** a été installé sur votre ordinateur dans le répertoire par défaut "C:\WDIGIPET" (ou C:\WDIGIPET_SMALL).

Si cela n'est pas le cas, lors de l'installation des mises à jour vous devez remplacer le chemin d'installation par votre répertoire actuel de **Win-Digipet 2018**.

La version de la mise à jour 2018.2, soit pour la version Premium, soit pour la version Small, est automatiquement sélectionnée lors de l'installation en ligne. Pour une installation manuelle, les différentes versions sont disponibles sur le site Web de **Win-Digipet** dans la rubrique Download – Updates.



Fig. 2.1 La clé USB rouge contenant la version Premium de Win-Digipet 2018

La version Premium de la mise à jour 2018.2 est uniquement utilisable avec la clé USB rouge (édition Premium) originale de **Win-Digipet 2018**, tandis que la version Small est quant à elle uniquement utilisable avec la clé USB jaune.

Pour le chemin d'installation, vous devez saisir absolument le répertoire dans lequel se trouve votre précédente version **WIN-DIGIPET** (par défaut:

C:\WDIGIPET ou C:\WDIGIPET_SMALL).



Les données déjà saisies ne seront pas écrasées par la mise à jour du programme!

2.1 Sauvegarder les données existantes

Si vous avez déjà travaillé avec la version 2018, alors, **avant la mise à jour**, vous devez effectuer une sauvegarde des données selon le chapitre 2.2.3 ou effectuer un backup automatique selon le chapitre 3.12 du manuel de la version 2018.

2.2 Chargement et installation automatiques de la mise à jour

Le StartCenter offre un moyen très simple de télécharger la mise à jour depuis le serveur de **Win-Digipet**. Un serveur est en service depuis plusieurs années, sur lequel sont mis régulièrement à disposition pour le téléchargement des fichiers qui sont créés ou actualisés dans le cadre la maintenance du programme.

Pour cela, sélectionnez l'onglet "**Options/Aide**" dans le Startcenter. Ensuite, le bouton 'Mise à jour des données du programme' vous permet de garder toujours à jour votre installation de **Win-Digipet**.

Après avoir cliqué sur ce bouton, une fenêtre de dialogue s'affiche vous donnant la possibilité de rechercher les mises à jour disponibles sur le serveur **Win-Digipet**, ou de les installer à partir d'un fichier téléchargé préalablement. Les fichiers correspondants peuvent être trouvés dans la rubrique Download sur le site Internet de **Win-Digipet** à l'adresse www.windigipet.de.

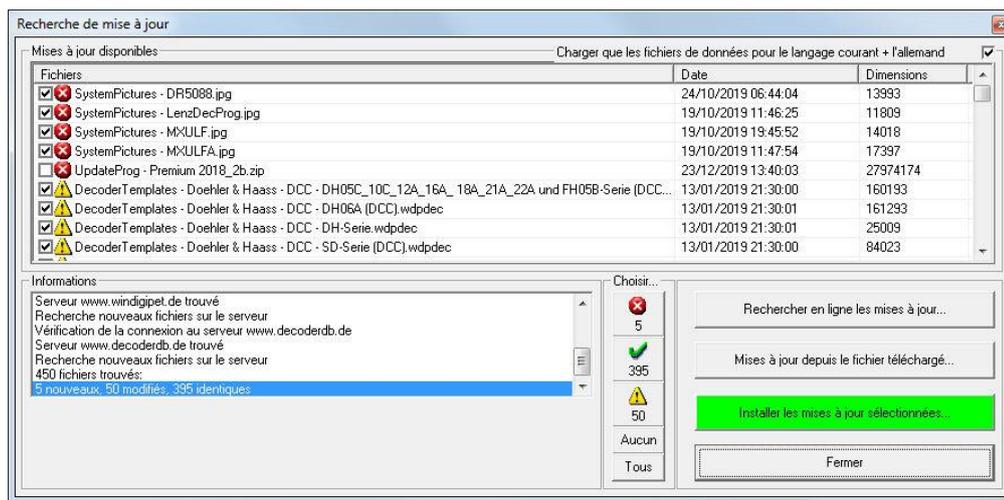


Fig. 2.2 La fenêtre de dialogue d'installation des mises à jour

Après avoir sélectionné les fichiers dont vous souhaitez la mise à jour, ceux-ci sont copiés dans votre système en cliquant sur le bouton '**Installer les mises à jour sélectionnées**'.

Win-Digipet détecte s'il s'agit de nouveaux fichiers, et pour ceux déjà installés, s'ils sont identiques ou s'il s'agit d'une mise à jour de la version des fichiers.



Veillez noter que l'ordinateur de votre réseau ferroviaire nécessite une connexion active à Internet pour pouvoir effectuer la mise à jour en ligne. Si votre ordinateur n'est pas connecté à Internet, vous devez alors télécharger manuellement les mises à jour des fichiers depuis le serveur.

2.3 Téléchargement manuel de la mise à jour 2018.2 depuis le site de Win-Digipet

Dans le menu de droite du site Web de **Win-Digipet** sélectionnez Download Français, vous avez alors accès dans la rubrique Updates de **Win-Digipet 2018** à:

- 📁 **WIN-DIGIPET Update 2018.2 Premium Edition** (WDUP_2018_2.exe)
- 📁 **WIN-DIGIPET Update 2018.2 Small Edition** (WDUP_2018_2_Small.exe)

Pour installer la mise à jour 2018.2, téléchargez le fichier correspondant à votre version installée de **Win-Digipet**.

2.4 Installation de la mise à jour 2018.2

Enregistrez le fichier exécutable compressé (zippé) (WDUP_2018_2.exe ou WDUP_2018_2_Small.exe) dans votre répertoire de **Win-Digipet** (qui devrait être C:\WDIGIPET ou C:\WDIGIPET_SMALL).

Ensuite, double cliquez sur ce fichier. Le fichier est auto-extractible et il s'installe dans le répertoire spécifié (par défaut C:\WDIGIPET ou C:\WDIGIPET_SMALL) dans la fenêtre de dialogue. Une fois terminé, vous pouvez sans danger supprimer le fichier WDUP_2018_2.exe ou WDUP_2018_2_Small.exe ou bien le déplacer dans un autre répertoire de votre choix.



L'installation de la mise à jour **Win-Digipet 2018.2** est fortement recommandée. En plus des nouveautés et des modifications décrites dans cette documentation, une telle mise à jour inclut toujours des corrections et des adaptations. Celles-ci relèvent de la maintenance générale du programme et ne sont pas décrites dans cette information sur la mise à jour.

2.5 Démarrage de Win-Digipet 2018.2

Après avoir installé la mise à jour, démarrez **Win-Digipet** comme d'habitude.

Après le démarrage de **Win-Digipet 2018.2**, le nouvel écran de démarrage apparaît un court instant. L'écran de démarrage contient à côté de l'information de Copyright, le numéro de la version actuelle du programme.¹



Fig. 2.3 Image de démarrage Win-Digipet avec indication de la version

Après le démarrage complet du programme **Win-Digipet**, vous devez voir le plan de voies de votre projet sur l'écran comme d'habitude.

2.6 Mise à jour régulière en ligne

Les fichiers créés ou mis à jour dans le cadre de la maintenance du programme sont régulièrement mis à disposition en téléchargement sur le serveur mentionné précédemment.

Nous vous recommandons de faire appel régulièrement aux mises à jour en ligne à partir du Startcenter, car certains fichiers sont uniquement disponibles sur ce serveur et ne sont pas de nouveau livrés dans la mise à jour du programme, comme avec la mise à jour 2018.2 décrite ici. Ceci concerne en particulier:

- 🔧 la mise à jour des fichiers de langue,
- 🔧 la mise à jour des modèles de décodeurs,
- 🔧 la mise à jour des tables de symboles (traduit dans toutes les langues prises en charge),
- 🔧 la définition des grues (traduit dans toutes les langues prises en charge).

Les utilisateurs, dont leur PC du réseau ferroviaire n'a pas accès à Internet, peuvent télécharger ces fichiers à partir de la page d'accueil Internet de **Win-Digipet**. Puis ces

¹ Image à partir du menu <Aide> <A propos>: Les 3 derniers chiffres du n° de version peuvent différer de votre version.



fichiers seront installés sur le PC du réseau ferroviaire à l'aide d'une clé USB ou d'un périphérique similaire.

La fonction de mise à jour en ligne est également disponible dans la version **Win-Digipet Small**.

L'utilisation de la fonction de mise à jour en ligne est décrite dans le chapitre 2.2.6 du manuel.

3. Généralités

3.1 Centrales digitales / Matériels

Le nombre de centrales digitales ou d'autres matériels disponibles sur le marché du modélisme ferroviaire est en constante évolution. C'est pour cette raison que de nouvelles centrales sont à chaque fois intégrées dans le programme afin que **Win-Digipet** puisse communiquer avec elles, ou que les caractéristiques du matériel déjà pris en compte sont adaptées. Cependant, l'intégration du matériel exige que le fabricant divulgue, entre autres, le protocole d'échange avec l'interface, sans celui-ci la communication entre la centrale et **Win-Digipet** est impossible.

Avec la version **Win-Digipet 2018.2**, la partie du logiciel concernant l'assistance aux nouveaux composants a également été élargie dans leurs fonctionnalités.

Dans le manuel 2018, pour la plupart des interfaces qui communiquent via une interface série (virtuelle) (c'est-à-dire un numéro COM), la plage du numéro de série sélectionnable est "COM 1-16". Cette limitation a déjà été supprimée avec la version **Win-Digipet 2018.1**, ainsi ce sont les numéros COM 1 à 255 qui peuvent maintenant être utilisés pour toutes ces interfaces.

3.1.1 ZIMO MXULF et MXULFA

Les deux appareils du fabricant Zimo sont des programmeurs de décodeurs ZIMO ou d'autres fabricants.

La différence entre les deux appareils réside dans le fait que le MXULFA dispose d'un affichage intégré.

La connexion avec l'ordinateur s'effectue au travers d'une interface USB. Pour l'interface USB, le pilote du fabricant doit être installé sur le PC. Ce pilote crée un port série virtuel. Le numéro du port série (COM 1-255) peut être identifié à partir de l'onglet "Interface" dans le Startcenter de **Win-Digipet**.

Des informations supplémentaires sur le système digital peuvent être trouvées sur le site Internet du fabricant:

www.zimo.at



Fig. 3.1 Le Zimo MXULFA

Caractéristiques en relation avec Win-Digipet

Interface	USB
Supporté à partir de la version Win-Digipet	2018.2

3.1.2 Programmeur de décodeur Lenz

Les deux appareils de programmation de décodeurs (référence 23170 et 23171) du fabricant Lenz sont adaptés pour la mise à jour des décodeurs Lenz ou d'autres fabricants. Le programmeur 23171 permet de lire également les données RailCom®.



La connexion avec l'ordinateur s'effectue au travers d'une interface USB. Pour l'interface USB, le pilote du fabricant doit être installé sur le PC. Ce pilote crée un port série virtuel. Le numéro du port série (COM 1-255) peut être identifié à partir de l'onglet "Interface" dans le Startcenter de **Win-Digipet**.

Le programmeur référence 23171 nécessite aussi l'installation du pilote fourni, même lorsque le pilote du programmer référence 23170 a déjà été installé! La nouvelle version du programmeur ne peut pas être utilisée avec le pilote de l'ancien modèle.

Des informations supplémentaires sur le système digital peuvent être trouvées sur le site Internet du fabricant:

www.lenz-elektronik.de



Fig. 3.2 Le programmeur de décodeurs Lenz 23171

Caractéristiques en relation avec Win-Digipet

Interface	USB
Supporté à partir de la version Win-Digipet	2018.2

3.1.3 Digikeijs DR5088RC

Les modules de rétrosignalisation, compatible RailCom[®], DR5088RC du fabricant Digikeijs peuvent en principe être utilisés comme système de rétrosignalisation LocoNet autonome, ou bien connectés à votre propre alimentation et à d'autres modules LocoNet pouvant aussi servir à la commutation d'accessoires magnétiques.

La connexion avec l'ordinateur s'effectue au travers d'une interface USB. Pour l'interface USB, le pilote du fabricant doit être installé sur le PC. Ce pilote crée un port série virtuel. Le numéro du port série (COM 1-255) peut être identifié à partir de l'onglet "Interface" dans le Startcenter de **Win-Digipet**.



Fig. 3.3 Le DR5088RC de Digikeijs

Caractéristiques en relation avec Win-Digipet

Interface	USB
Supporté à partir de la version Win-Digipet	2018.2



Le DR5088RC ne fournit pas l'alimentation aux autres modules LocoNet raccordés:

Chacun des modules supplémentaires LocoNet connectés au DR5088RC doit disposer soit de sa propre alimentation, soit être alimentés par une alimentation LocoNet supplémentaire.

Des informations supplémentaires sur le système digital peuvent être trouvées sur le site Internet du fabricant:

www.digikeijs.de

3.1.4 Digikeijs DR5000

Le système digital qui est déjà intégré dans **Win-Digipet** depuis un certain temps, utilise un mode interne de libération des locomotives différent de celui par exemple des appareils du fabricant Uhlenbrock. Ainsi, le message "Nombre maximum de locomotives atteint..." peut survenir en lien avec ce système digital.

Pour éliminer les effets indésirables, un réglage des composants LocoNet (par exemple Digikeijs DR5088RC ou Uhlenbrock USB LocoNet 62120) a été créé donnant la possibilité de sélectionner le mode dit de libération de slot. Dans les réglages des appareils concernés, un champ à liste déroulante est disponible afin de sélectionner si la libération du slot doit s'effectuer selon la méthode commune (Uhlenbrock) ou selon la méthode libre (Digikeijs). Si c'est le système digital DR5000 qui est sélectionné, alors la sélection correcte est automatiquement réalisée en arrière-plan.

3.1.5 Tams Master Control / Red Box

Avec certaines locomotives supportant le protocole MFX, il a été remarqué dans le passé que le processus d'apprentissage sur un système digital du fabricant Tams (Master Control / Red Box) pouvait prendre parfois bien plus de 45 secondes. Certains utilisateurs ont signalé jusqu'à une durée de plusieurs minutes.

Le délai d'attente précédent de 45 secondes a été supprimé dans la version **Win-Digipet 2018.2**. Désormais, vous êtes informé au moyen d'un affichage graphique que le processus d'apprentissage est en cours. Lors de l'utilisation d'une Tams Master Control, vous pouvez annuler le processus d'apprentissage en appuyant sur le bouton "*" du système digital ou en retirant la locomotive concernée de la voie. Pour des raisons techniques, il n'est pas possible d'annuler ce processus à partir de **Win-Digipet**.

3.1.6 CAN Digital-Bahn CC-Schnitte

Jusqu'à présent lors de l'utilisation du CC-Schnitte (à condition de ne pas utiliser une version spéciale du fabricant, dans ce cas rien ne change pour les utilisateurs de ces CC-Schnitte spéciales) le raccordement du CC-Schnitte à une Gleisbox Märklin était obligatoire. Avec la version **Win-Digipet 2018.2**, l'option "Exploitation sans Gleisbox" peut être activée dans la configuration du système de la CC-Schnitte, dans le cas où vous souhaiteriez uniquement commuter et notifier avec le CC-Schnitte.

Veillez noter que lors du passage d'une exploitation avec Gleisbox vers une exploitation sans Gleisbox, une résistance de terminaison supplémentaire peut éventuellement être

nécessaire sur la structure du bus CAN (résistance qui se trouve normalement dans la Gleisbox). Celle-ci est disponible en tant qu'accessoire auprès du fabricant.

Des informations supplémentaires sur le système digital peuvent être trouvées sur le site Internet du fabricant: www.can-digital-bahn.com

3.1.7 BiDiB

L'affichage des composants BiDiB, appelés noeuds, a été revu dans la fenêtre d'état du système. L'arborescence des nœuds est maintenant affichée. L'état des noeuds est aussi visualisé à l'aide de symboles. De plus, les erreurs de noeud peuvent être réinitialisées et les noeuds peuvent être redémarrés à partir du menu contextuel.

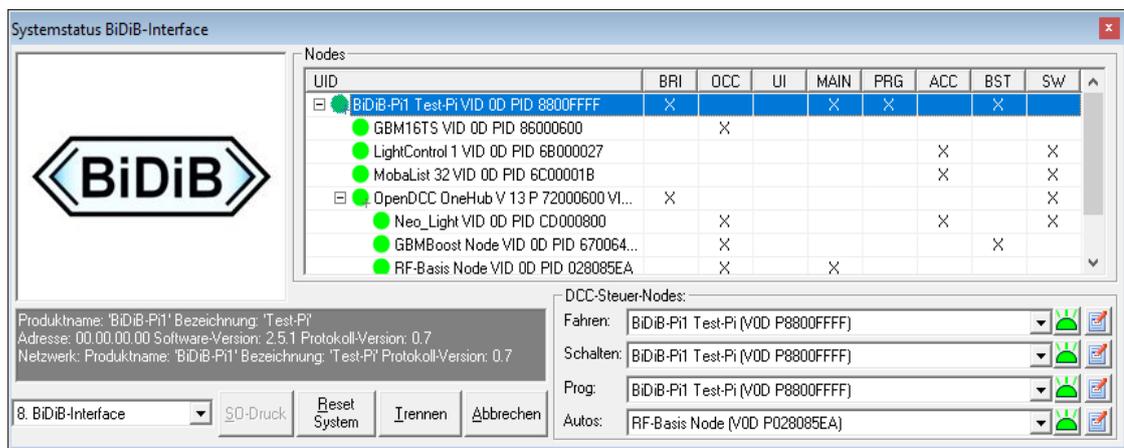


Fig. 3.4 Représentation des noeuds BiDiB dans une arborescence

Symboles d'état des nœuds disponibles:

- = noeud actif (sans état particulier)
- = noeud avec fonctionnalité de Hub
- = noeud avec identifiant actif
- = noeud avec erreur
- = initialisation du noeud pas encore terminée
- = noeud devant être réinitialisé

Symboles d'état des noeuds supplémentaires pour netBiDiB:

- = noeud non apparié (pas couplé)
- = noeud non sous contrôle (éventuellement contrôlé par un autre client)
- = aucune connexion TCP au noeud

3.1.7.1 BiDiB via LAN/netBiDiB

Pour le protocole BiDiB standard et ouvert, en plus de l'option déjà existante de connexion du système via l'USB (interface virtuelle), vous disposez maintenant aussi de l'option permettant de connecter les composants (nœuds) via le netBiDiB (interface LAN).

Des tests ont été effectués avec succès en collaboration avec le groupe de développeurs BiDiB sur un nœud netBiDiB (dit BiDiB-Broker). Ce nœud netBiDiB est construit avec un Raspberry Pi et le Shield correspondant, qui contient la génération du signal de voie et l'interface du bus BiDiB. Même si aucun composant netBiDiB n'est actuellement disponible (décembre 2019) pour le public, nous ne voulons pas vous priver de cette évolution intéressante.

Pour connecter le nœud netBiDiB, il est nécessaire d'activer l'option LAN dans les paramètres BiDiB de la configuration du système de Win-Digipet, puis de renseigner l'adresse IP du nœud netBiDiB.

Lors de l'établissement de la première connexion à un nœud netBiDiB, un appariement (lien de confiance) doit être établi. Win-Digipet vous informera de l'état actuel de l'appariement lors de l'établissement de la connexion et vous proposera de lancer l'appariement. Après avoir déclenché l'appariement dans Win-Digipet, l'appariement doit également être confirmé par le nœud netBiDiB. Pour les informations requises, veuillez vous référer à la documentation du nœud respectif. L'appariement d'un nœud netBiDiB non apparié peut également être déclenché ultérieurement dans l'arborescence à partir du menu contextuel.

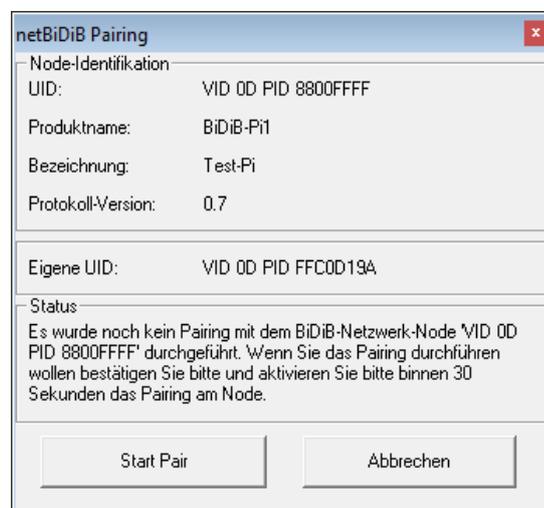


Fig. 3.5 Appariement netBiDiB

Une détection automatique des composants netBiDiB n'est pas encore disponible (il n'y a pour le moment aucun matériel implémenté pour cela). Elle sera ajoutée dans une étape de développement ultérieure. Par conséquent, c'est la saisie manuelle de l'adresse IP qui est requise jusqu'à nouvel ordre.

La version **Win-Digipet 2018.2** prend déjà en charge l'accès simultané de plusieurs programmes/clients à un nœud particulier netBiDiB. Un seul client peut avoir le contrôle d'accès à un nœud netBiDi en même temps. Les nœuds netBiDiB peuvent être libérés dans la fenêtre d'état du système digital à l'aide du menu contextuel pour la prise de contrôle par un autre client ou pour être sollicité à nouveau par un autre client après la libération.

Cette intégration de fonction est dans l'état "Bêta" du côté de **Win-Digipet**, puisqu'en particulier du côté matériel le développement, par exemple de Discovery, n'est pas encore terminé.

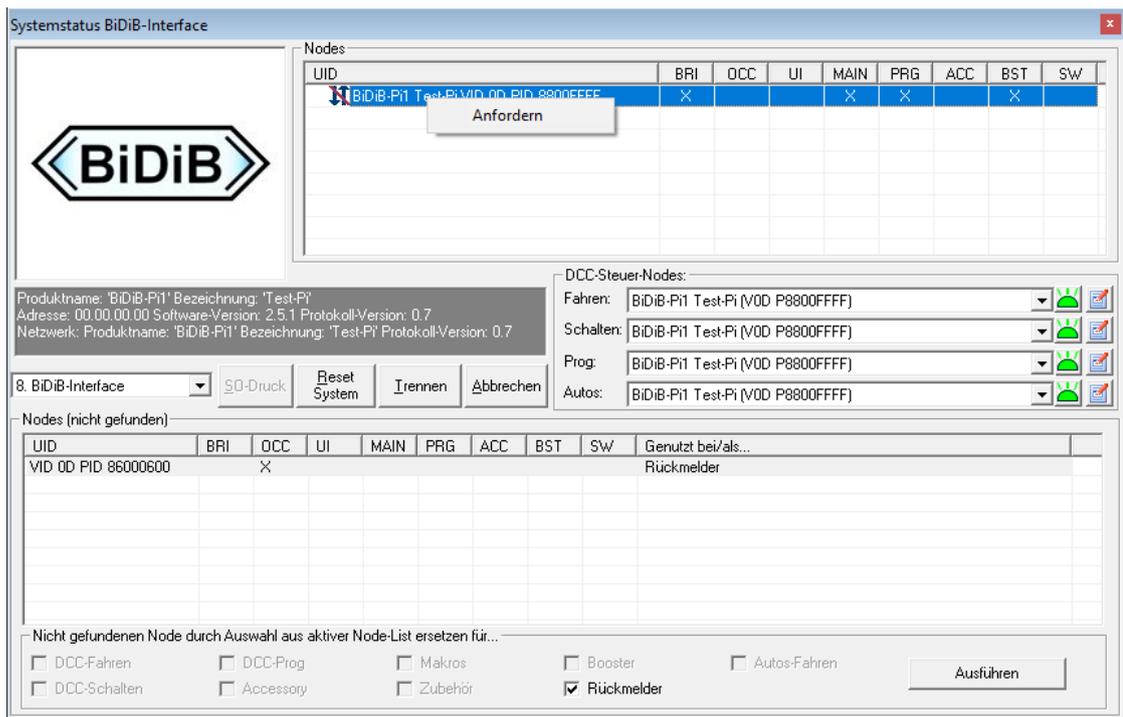


Fig. 3.6 Nœud netBiDiB inactif qui n'est pas actuellement contrôlé avec la fonction requête dans le menu contextuel

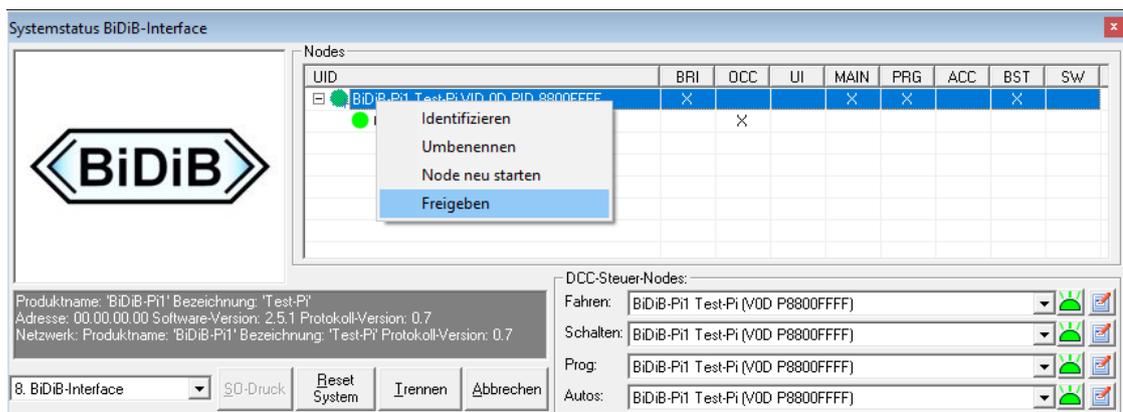


Fig. 3.7 Nœud netBiDiB actif avec la fonction de libération dans le menu contextuel

3.1.7.2 Noeuds BiDiB orphelins / manquants

Dans la mise à jour de la version **Win-Digipet 2018.1**, une fonction jusqu'ici peu remarquée a été implémentée afin que non seulement les noeuds actuellement "manquants", mais aussi les noeuds BiDiB utilisés dans le projet puissent être affichés dans la fenêtre d'état du système, ceci pour éventuellement pouvoir les remplacer rapidement en cas de défaut sans devoir intervenir manuellement à tous les niveaux du programme.

Cette fonction est également disponible dans la fenêtre d'état du système. Les paramètres nécessaires de configuration des noeuds eux-mêmes restent bien sûr inchangés à l'aide des outils BiDiB connus.

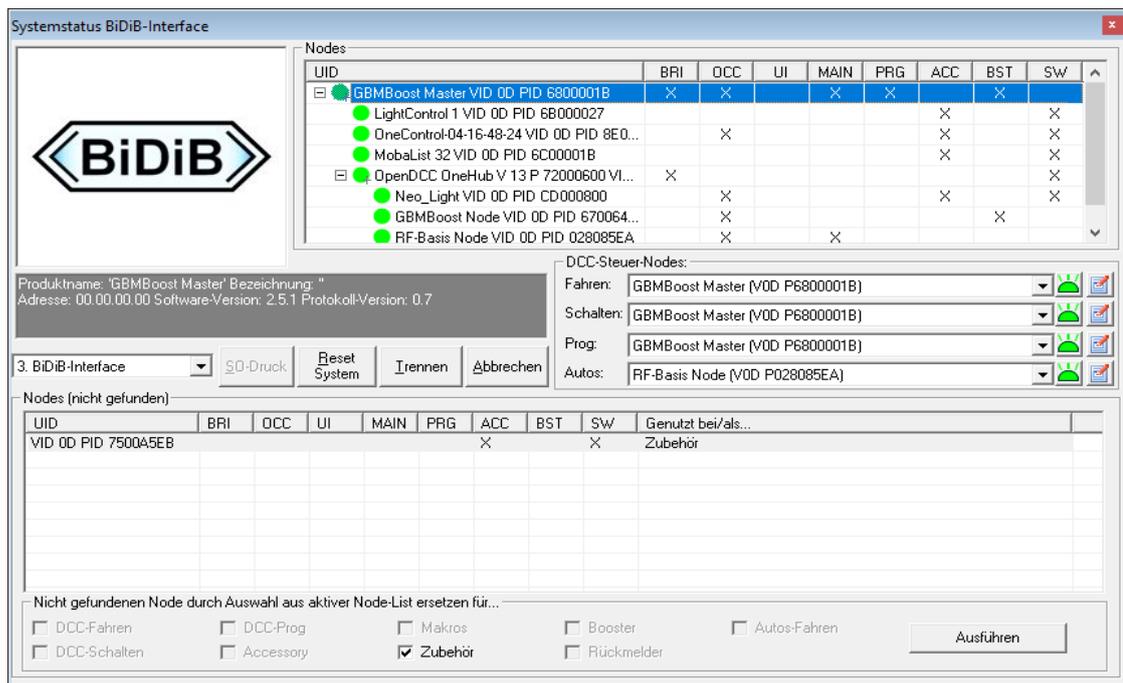


Fig. 3.8 L'état d'un système BiDiB, le noeud ayant l'UID „VID 0D PID 7500A5EB“ qui est utilisé pour commuter les accessoires dans le projet, n'a pas été trouvé dans la construction du bus actuel et pourrait éventuellement être remplacé par un nouveau noeud actif.

4. Base de données des véhicules

4.1 Transfert des données de véhicule dans la centrale Lenz LZV200

Dans la base de données des véhicules ou dans l'éditeur de véhicules, vous pouvez mettre à jour, dans la centrale digitale LZV200 de Lenz, les réglages (Fonction permanente/ fonction momentanée) pour les fonctions F1-F28 d'une locomotive fig4.1.

De plus, la fenêtre "Base de données véhicules <-> Centrale" peut afficher quelles locomotives sont déjà enregistrées dans la centrale, et celles qui peuvent être transférées, au besoin, dans le système digital Lenz.

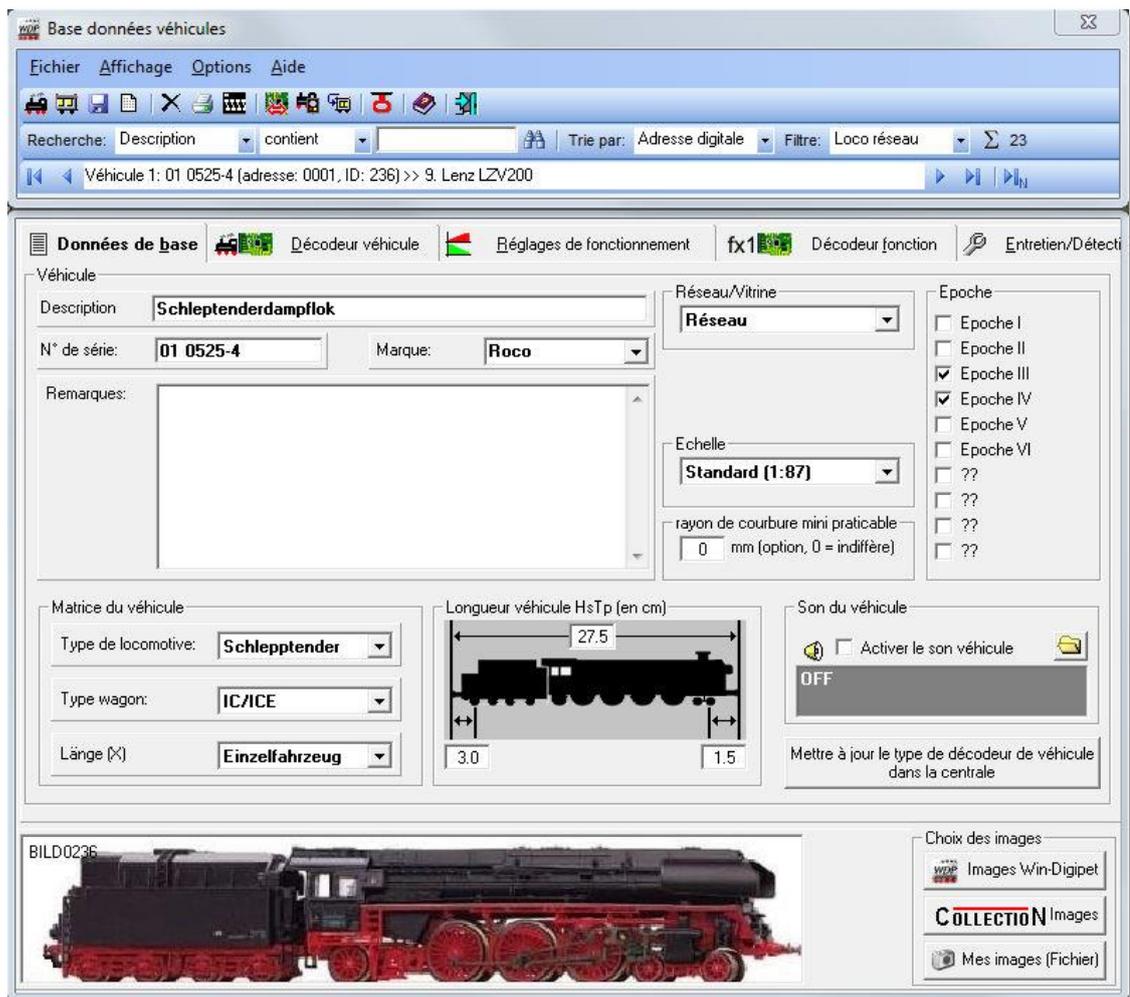


Fig. 4.1 Mise à jour du type de décodeur pour le système digital LZV200 de Lenz

5. Editeur de plan de voies

5.1 Contrôleur de pont tournant DinaSys à rétrosignalisation de position

Lors de la saisie d'une voie de connexion d'un pont tournant gérée par un contrôleur de pont tournant DinaSys, vous pouvez utiliser la rétrosignalisation de position du contrôleur.

Pour cela, sélectionnez l'option correspondante (voir la Fig. 5.1) dans l'onglet "Moniteur" de la fenêtre de dialogue Saisir accessoire magnétique.

Cette fonction n'est disponible que lorsque vous avez intégré le contrôleur de pont tournant DinaSys du fabricant DinaSys comme système digital pour contrôler votre pont tournant.

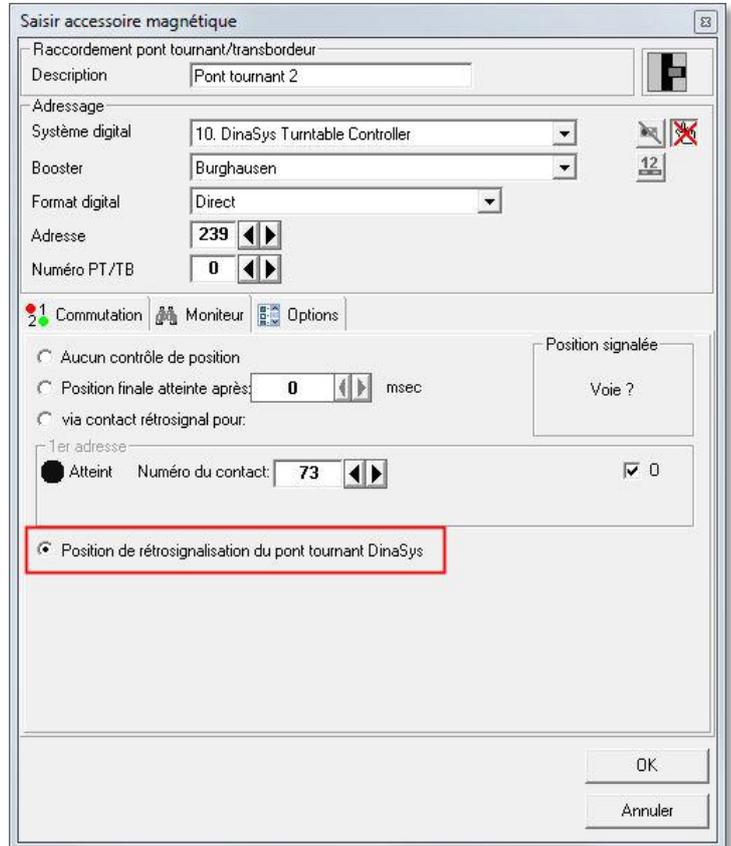


Fig. 5.1 Surveillance de position activée pour un contrôleur de pont tournant DinaSys

6. Programme principal

6.1 Propriétés du contact de rétrosignalisation

L'onglet "Propriétés du contact de rétrosignalisation" dans le programme principal de **Win-Digipet** a eu sa fonctionnalité d'étendue, en permettant de saisir la longueur du contact de rétrosignalisation sélectionné. Jusqu'à présent, ceci n'était possible que dans l'éditeur de plan de voies.

L'onglet présenté dans la figure (voir la Fig. 6.1) s'affiche lorsque vous cliquez avec le bouton droit de la souris dans le plan de voie sur un symbole de voie et que vous sélectionnez "Propriétés du contact de rétrosignalisation" dans le menu contextuel apparaissant.

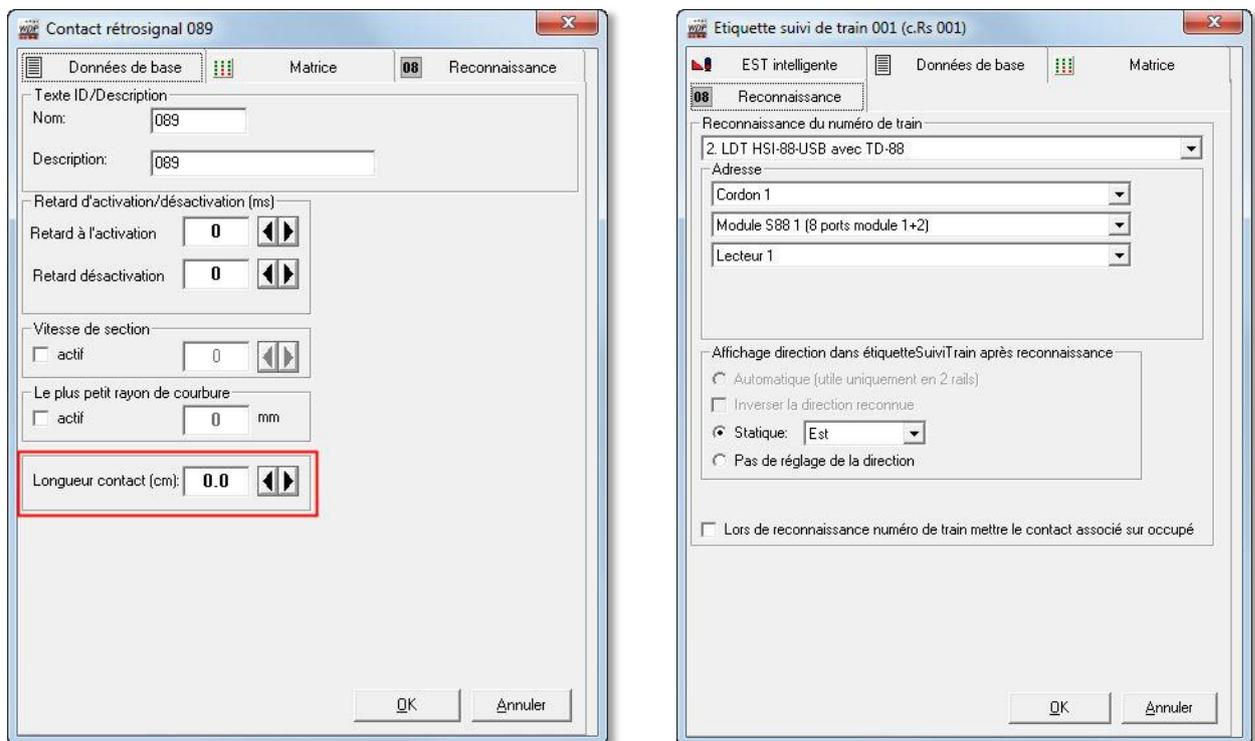


Fig. 6.1 La fenêtre de dialogue des propriétés d'un contact de rétrosignalisation et d'une étiquette de suivi de train

6.2 Propriétés de l'étiquette de suivi de train

Pour des raisons de clarté, la fenêtre de dialogue "Propriétés de l'étiquette suivi de train" a été modifiée. Les paramètres, qui étaient auparavant présents dans l'onglet "Retard et détection", ont été répartis sur les onglets "Données de base" et "Reconnaissance" (voir la Fig. 6.1).

6.3 Surveillance des trains

Désormais, la surveillance des trains affiche aussi le nom du profil utilisé lors de l'exécution d'un itinéraire avec profil.

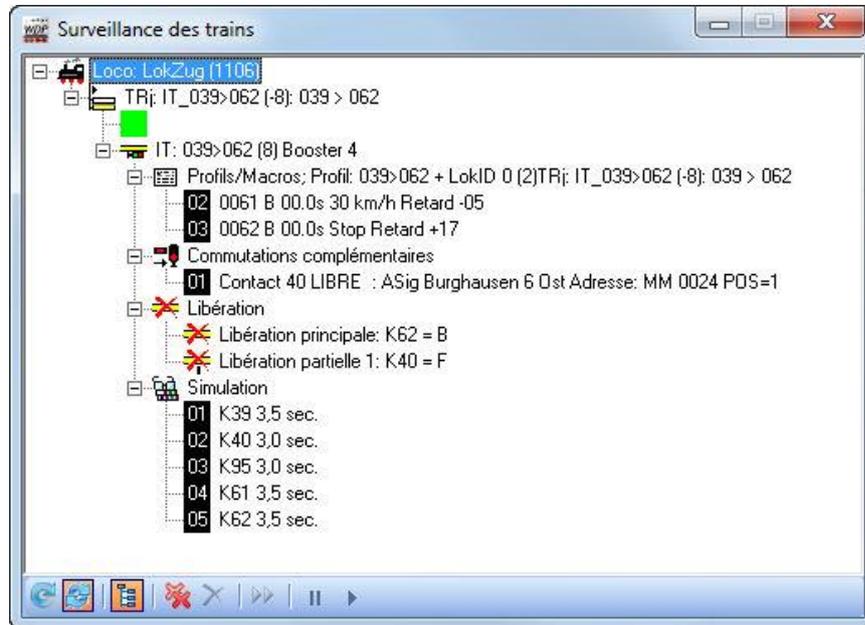


Fig. 6.2 Le nom du profil dans la surveillance des trains

6.4 Option d'arrêt étendu dans l'éditeur de macro

Les options d'arrêt, identiques à celles pour les profils, peuvent maintenant être utilisées dans les macros. Lorsque vous sélectionnez l'option "Distance de retard activation", une icône supplémentaire  signifiant '**Option de position étendue**' apparaît.

Avec l'option "Position du train à la distance", il est possible de spécifier la position de la locomotive ou du train à un point d'arrêt (par exemple après la 1^{re} locomotive). Les points définissables d'un train s'obtiennent à partir de:

-  Position (avant/après)
-  Numéro (du 1er au 50e)
-  Type (Locomotive / Wagon / Véhicule)
-  Sens de marche (dans ou opposé)

6.5 Détection de train avec RailCom® sur une étiquette de suivi de train

Une locomotive signalée sur une étiquette de suivi de train, mais que RailCom® indique comme n'étant plus disponible, peut être automatiquement supprimée de l'étiquette de suivi de train par **Win-Digipet**. Cette option est désactivée par défaut, elle peut être activée en cochant l'option correspondante dans l'onglet "Reconnaissance" de la fenêtre de dialogue "Propriétés de l'étiquette suivi de train".

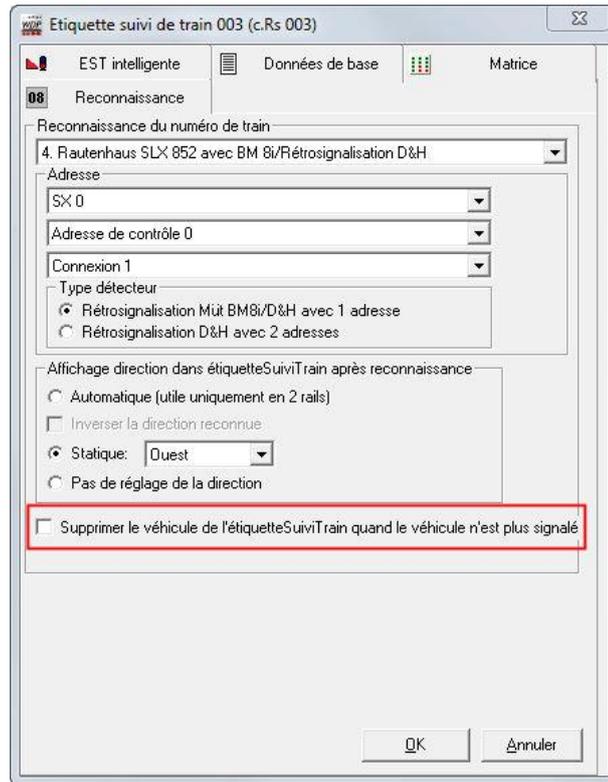


Fig. 6.3 Supprimer la locomotive de l'EST à l'aide de RailCom®

Lors de l'activation de cette option, veuillez noter que s'il y a plus d'une locomotive signalée ou plus d'un décodeur RailCom® dans la section (cela signifie qu'un seul contact de rétrosignalisation est pris en compte et pas tous les contacts de rétrosignalisation de l'ESTi) alors seul le véhicule principal (éventuellement le véhicule de tête) doit avoir son adresse broadcast via le canal 1 d'activée dans le CV28 (CV28=3). Tous les autres décodeurs doivent avoir cette adresse broadcast de désactivée (CV28=2).

Pour clarifier: cette limitation n'est vraiment nécessaire que si le train est composé de telle sorte qu'il y ait en fait plus d'un véhicule se signalant via RailCom® sur la et les mêmes rétrosignalisations. Par exemple, avec une double traction en tête de train. Cependant, si votre ESTi est divisée en plusieurs détecteurs et qu'un véhicule se trouve au début du train et l'autre à la fin (locomotive de ravitaillement, voiture pilote, etc.) le scénario décrit ici ne s'applique pas.



Dès que vous passez le pointeur de la souris sur une étiquette de suivi de train, toutes les adresses qui ont été détectées dans l'étiquette de suivi de train sont affichées dans une infobulle.

6.6 Détection de train sur une étiquette de suivi de train avec contacts momentanés

Si le contact d'une étiquette de suivi de train a été défini comme contact momentané dans l'éditeur de plan de voies, le message d'occupation peut également être automatiquement activé à partir de la reconnaissance du numéro de train sur cette étiquette de suivi de train. C'est utile, par exemple, avec les systèmes de reconnaissance du numéro de train tels que le Uhlenbrock Lissy, qui en premier lieu ne fournissent qu'une reconnaissance du numéro de train et pas un message d'occupation (détecteur unique par exemple).

Cette fonction peut être activée en cochant l'option correspondante dans l'onglet "Reconnaissance" de la fenêtre de dialogue "Propriété de l'étiquette suivi de train". Cette option n'apparaît que pour les étiquettes de suivi de train dont le contact de rétrosignalisation a été défini en tant que contact momentané.

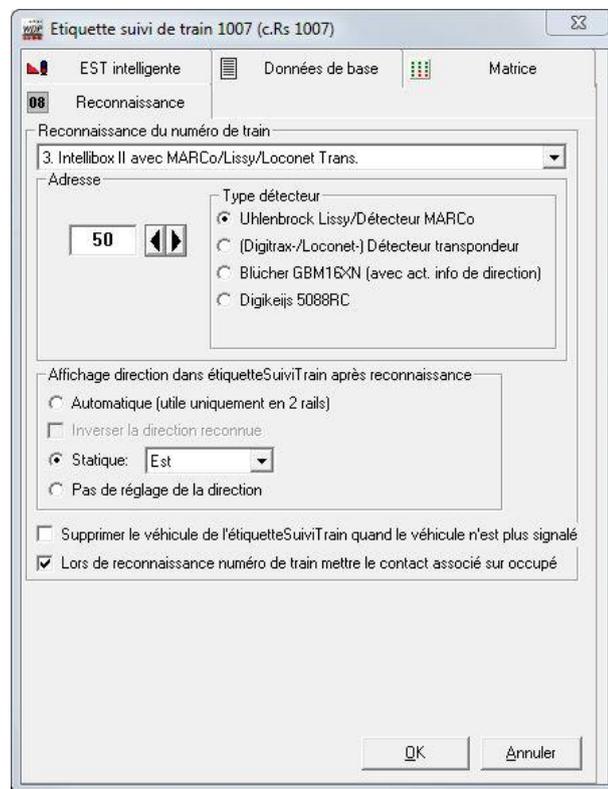


Fig. 6.4 Message occupé lors de la reconnaissance du train

L'utilisateur est responsable de la réinitialisation du message d'occupation. Cela peut être effectué automatiquement, par exemple par une action de commutation dans les commutations complémentaire de l'itinéraire (par exemple, désactivation de tous les contacts momentanés présents au sein de l'itinéraire au niveau du contact suivant/d'arrivé) ou à partir du poste d'aiguillage.



Fig. 6.5 La documentation du régulateur de trafic

6.7 Régulateur de trafic

Une mise à jour pour la version de **Win-Digipet 2018.2** de la documentation sur les régulateurs de trafic a été réalisée par Sven Spiegelhauer. Près de 60 pages vous apportent maintenant de nombreux conseils sur la façon d'utiliser du régulateur de trafic, ainsi que sur la résolution des problèmes. La documentation et les exemples de projets, prenant en compte la sortie de la version **Win-Digipet 2018.2**, sont disponibles en téléchargement gratuit sur le serveur de **Win-Digipet**.

En raison de la documentation extrêmement détaillée du régulateur de trafic, les nouveautés ne sont que brièvement mentionnées dans les informations sur la mise à jour de **Win-Digipet 2018.2**.

6.7.1 Messages du régulateur de trafic

Le message "destination non autorisée" survient fréquemment, en particulier lors de l'utilisation du régulateur de trafic pour le contrôle de gare cachée (RTF-CGC). Suite à la demande de nombreux utilisateurs, ces

messages sont désormais plus précis. Désormais, des informations détaillées concernant l'arrivée sont fournies dans l'inspecteur d'automatisme.

6.7.2 Voie de garage avec plusieurs ESTi les unes derrière les autres

Dans la version Win-Digipet 2018.2, le régulateur de trafic pour le contrôle de gare cachée a été étoffé, de sorte que le RTF puisse aussi gérer plusieurs ESTi consécutives (l'une derrière l'autre) sur une voie se terminant par un butoir.

La caractéristique principale pour ces voies en cul-de-sac est que l'ordre de sortie est inversé par rapport à l'ordre d'entrée.

Dans le cas d'une voie en cul-de-sac ayant plusieurs ESTi, aucun itinéraire permettant d'avancer entre deux ESTi consécutives n'est utilisé, c'est-à-dire que le train avance toujours aussi loin que possible sur la voie de garage. Pour la sortie de la voie en cul-de-sac, c'est toujours le train qui est entré en dernier sur la voie qui repartira en premier.

Les étiquettes de suivi de train libres peuvent être immédiatement de nouveau occupées par des trains entrants. Cela signifie que les trains situés en fin de voie (proche du butoir) peuvent éventuellement avoir un temps d'arrêt plus long. Si nécessaire, vous pouvez influencer ce comportement en utilisant un verrouillage d'arrivée à l'aide du poste d'aiguillage.

6.8 Poste d'aiguillage - Conditions

Les conditions mentionnées ci-dessous sont disponibles dans l'arbre des conditions du poste d'aiguillage, de l'éditeur de trajets automatiques, ainsi que dans l'éditeur de profils et de macros.

6.8.1 Sélection multiple de critères

La sélection multiple de critères est désormais possible avec l'utilisation des conditions suivantes.

- ☛ Type locomotive sur étiquette suivi de train,
- ☛ Type wagon sur étiquette suivi de train,
- ☛ Longueur sur étiquette suivi de train,
- ☛ Epoque sur étiquette suivi de train.

6.8.2 Condition "Sens de marche sur EST"

Cette condition était déjà présente dans les précédentes versions

- ☛ La condition sens de marche sur l'étiquette de suivi de train a été étoffée avec l'option de sélection "non défini".

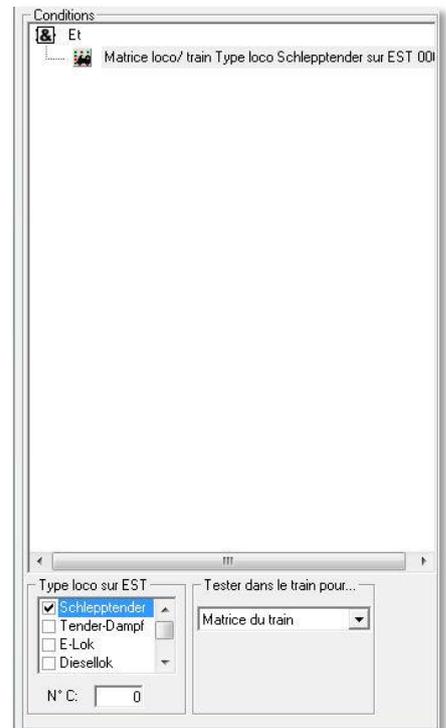


Fig. 6.6 Sélection multiple de critères

6.9 Poste d'aiguillage - Actions

6.9.1 Action "Régler le sens de marche"

Une nouvelle action a été ajoutée dans le poste d'aiguillage permettant de régler le sens de marche d'un train. Ainsi, il est possible de définir le sens de marche par exemple lors de la reconnaissance de numéro de train sans information sur le sens de marche.

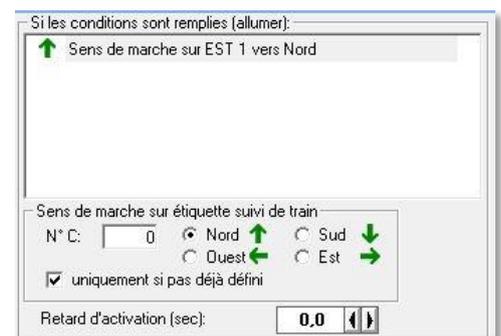


Fig. 6.7 L'action "Régler sens de marche"