

# Reconocimiento de locomotora

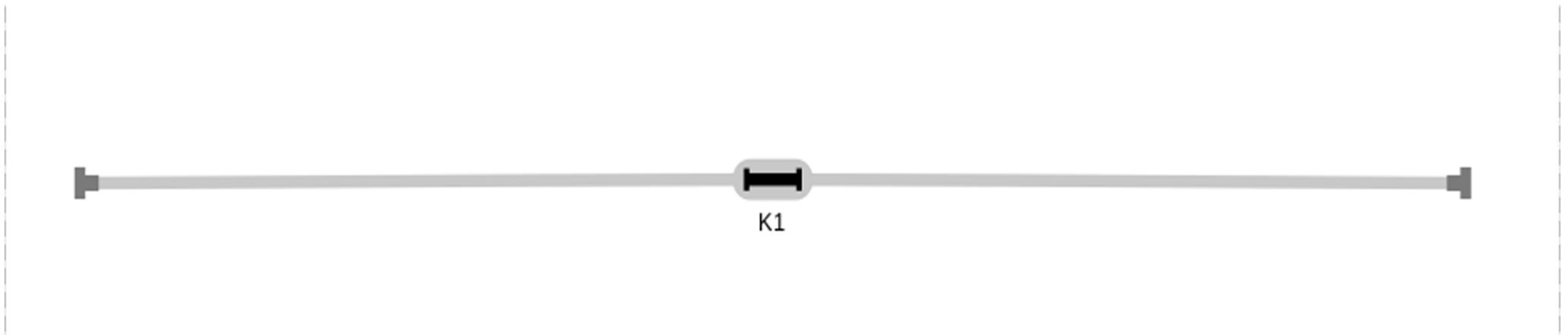
Una de las novedades que incorpora la última actualización 1.4.0 es el reconocimiento de locomotora al pasar ésta por un determinado tramo de contacto, éste es el anuncio, pero se olvidan de hacer un comentario dando explicaciones de cómo hacerlo.

Como es natural la única manera de saber cómo funciona es haciendo pruebas hasta que llega un momento que ya por lógica das en el clavo.

Veamos cómo ha ido esta experiencia:

En primer lugar en Sistema/configuración deberéis tener marcada la casilla denominada Eventos: modo ampliado.

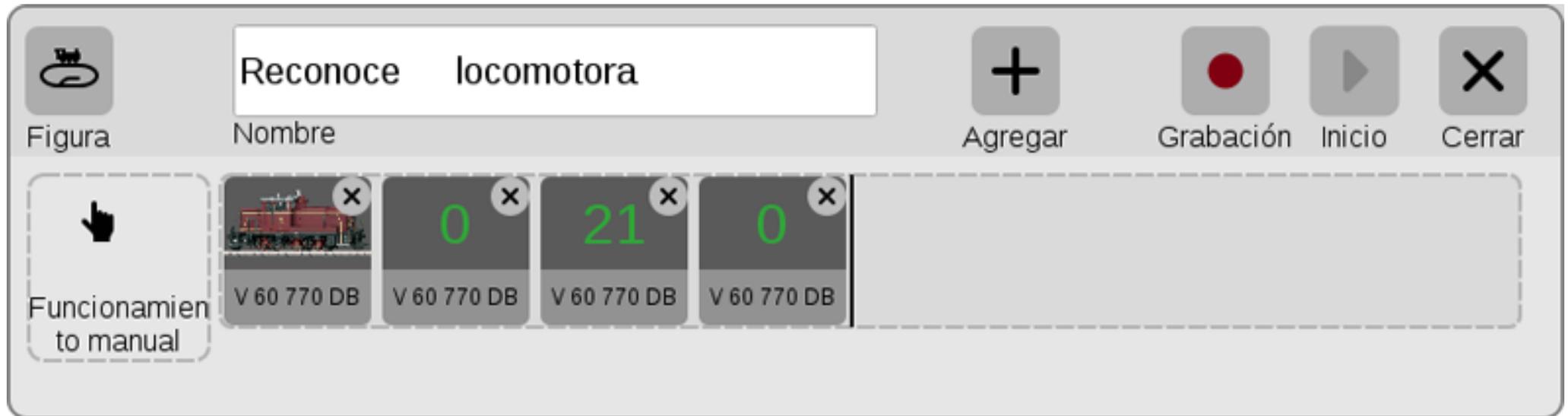
En segundo lugar se ha hecho en un plano un simple circuito de vía recta y aproximadamente en su centro se ha colocado el tramo de contacto K1 después de haberlo dado de alta en la base de artículos, también podéis darle el nombre de tramo de reconocimiento. Veamos dicho circuito



Así de simple es el circuito de prueba, se trata de hacer circular una locomotora que salga de la parte derecha y finalice su recorrido en la parte izquierda, como es natural hay que hacerlo a través de un evento, vamos a ello; dar de alta a través del icono + situado en la base de los eventos y le dais el nombre de “Reconoce locomotora”, acto seguido deberéis arrastrar una locomotora desde la base de éstas y soltarla en la barra de proceso del evento, se incorpora en ella su imagen y un comando con velocidad 0, acto seguido deberéis hacer la grabación del recorrido de la locomotora, para ello deberéis colocar la

locomotora al principio del circuito en su lado derecho y a continuación pulsar sobre el icono  Grabación, éste queda sustituido por este otro  Grabación, ahora es el

momento de poner la locomotora en marcha dando velocidad con el mando de control rojo (derecho o izquierdo de la central), un poco antes de llegar al final del recorrido (lado izquierdo) reducir velocidad hasta dejarlo a 0, volver a pulsar el icono , éste queda sustituido por este otro , veamos como ha quedado la barra de proceso



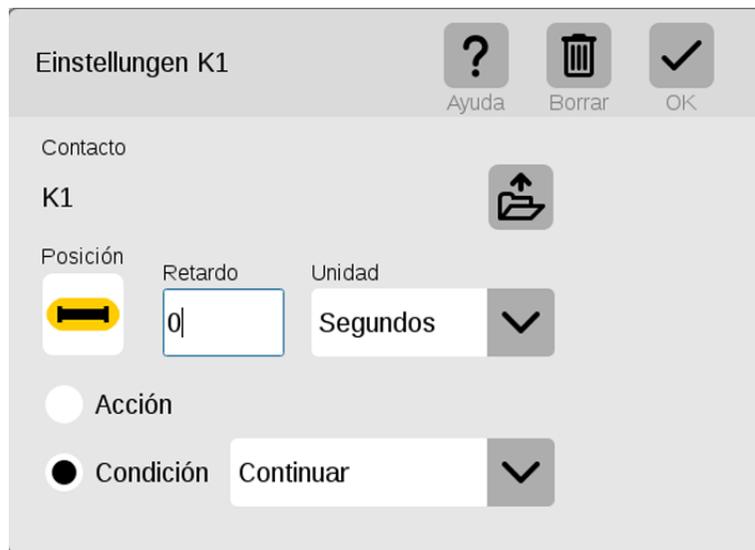
Es posible que os hayan quedado varios comandos con diferentes velocidades, como que esto es una prueba basta con estas tres que tenéis a la vista, los dos comandos con velocidad 0 no es necesario colocar tiempo en Retardo (lo dejáis en 0), el comando con velocidad 21 he calculado un tiempo en Retardo de 12 segundos (es más o menos lo que tarda en hacer el recorrido la locomotora desde el lado derecho del circuito al izquierdo, es un total de 6 vías rectas 24188).

Podéis hacer la prueba real del recorrido, para ello deberéis salir del modo edición y como es natural colocareis la locomotora al principio del circuito por la derecha, pulsar el icono  inicio situado encima de la barra de proceso, la locomotora arrancará y después de pasados los 12 segundos se parará al final del circuito del lado izquierdo. Si es necesario hacer alguna rectificación de tiempo en Retardo del comando con velocidad 21, ahora es el momento.

Una vez hecha la prueba deberéis volver al modo edición, llega el momento de presentar la novedad; para ello deberéis arrastrar el tramo de contacto K1 situado en la base de artículos y lo soltáis entre el comando con velocidad 21 y el último comando con velocidad 0, volver a repetir la operación de arrastrar y soltar el tramo de contacto K1, veamos como quedan en la barra de proceso



Ahora en el comando K1 de la izquierda deberéis pulsar sobre su gráfico y se os abrirá su ventana de configuración, ésta por defecto os saldrá de esta forma



En primer lugar deberéis marcar el botón Acción (si no lo hacéis en Posición sólo os saldrá para seleccionar el estado Libre o el Ocupado y no veréis las otras dos posibilidades de selección que son las novedades de esta actualización).

Ahora pulsar sobre el gráfico que hay en Posición, obtendréis esta ventana de selección

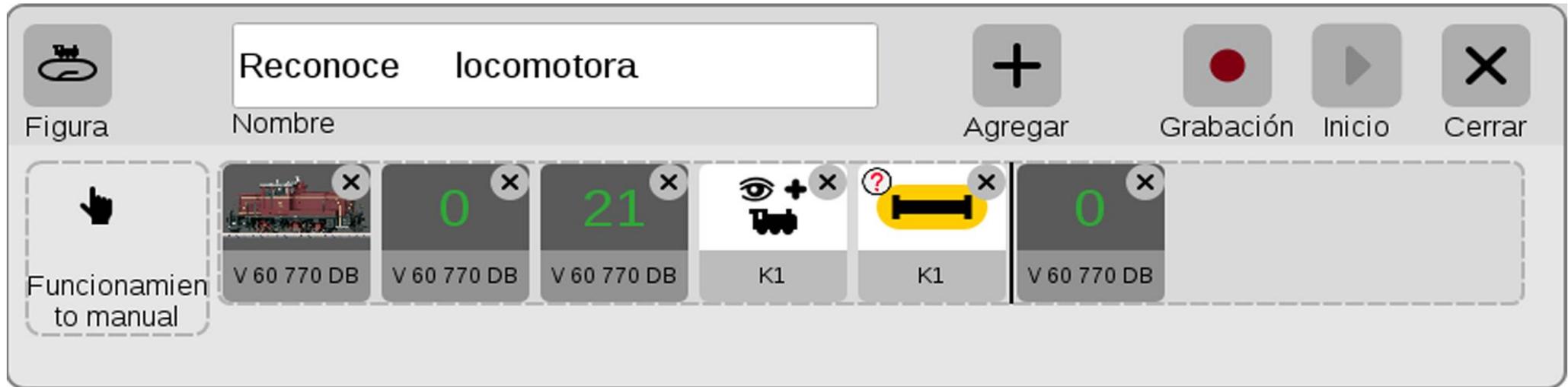


En ellas podéis observar las dos nuevas incorporaciones (el ojo que detecta la locomotora); bien, seleccionar el gráfico enmarcado en **rojo**, a continuación en Retardo

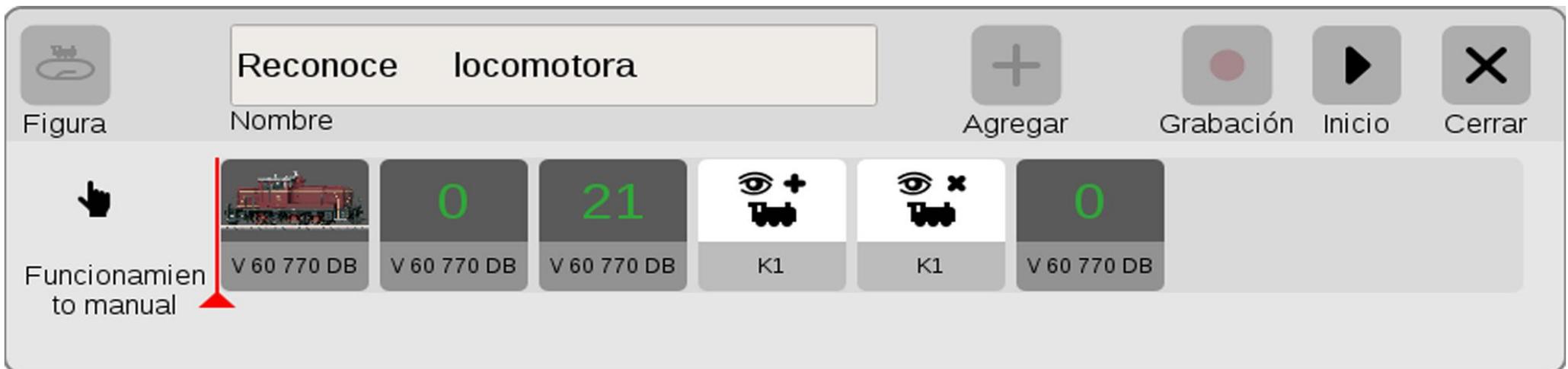
colocar 5 segundos, éste será el tiempo que se visualizara en el plano del circuito el modelo de la locomotora.

Podéis salir de la configuración pulsando el icono  que se encuentra en la propia ventana de configuración.

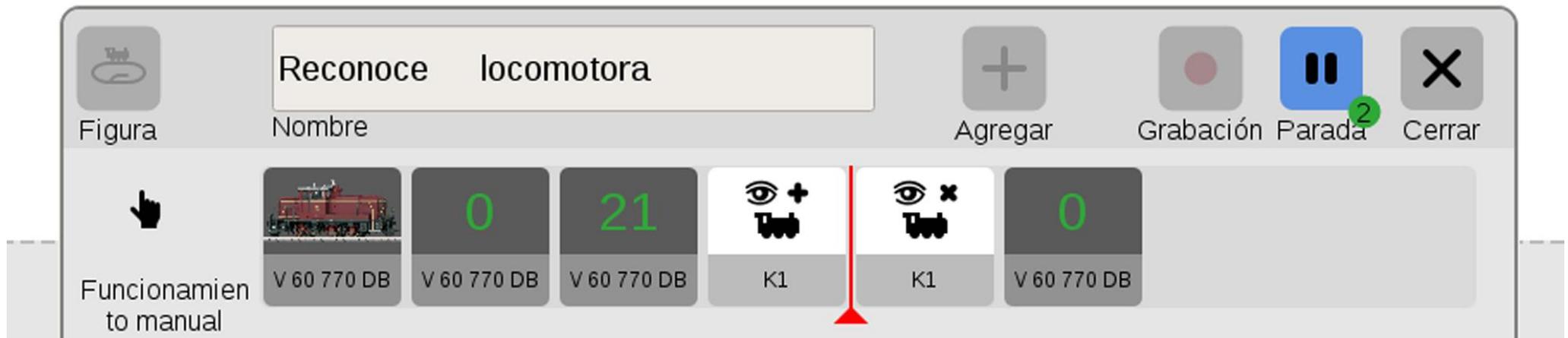
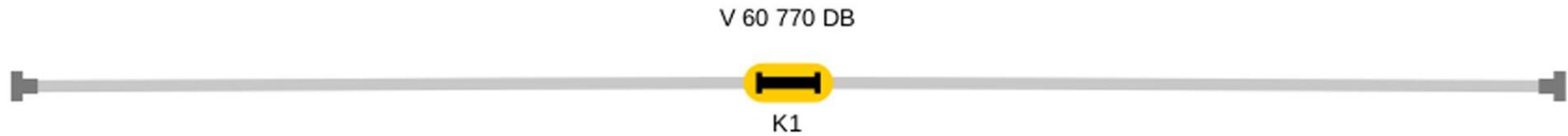
Ahora la barra de proceso debe encontrarse en esta situación



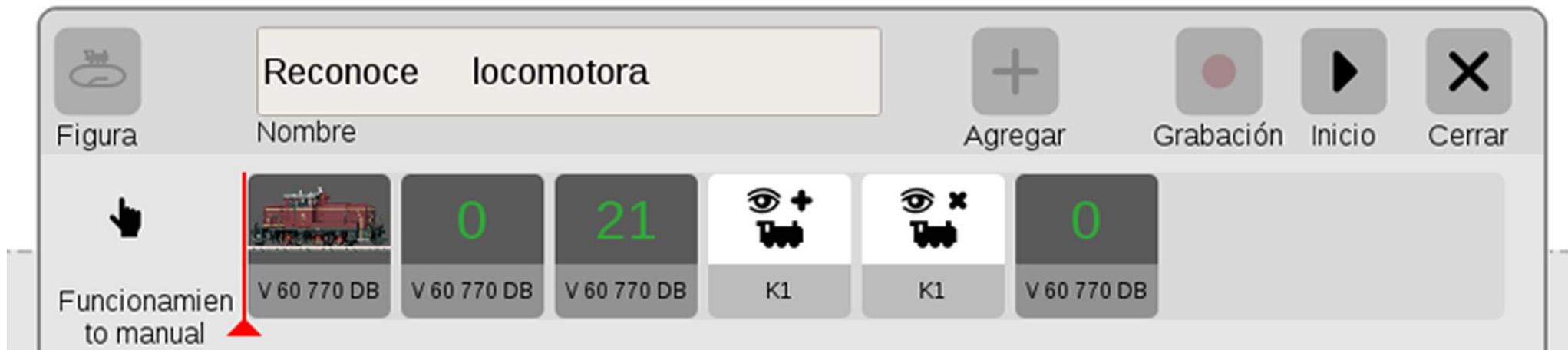
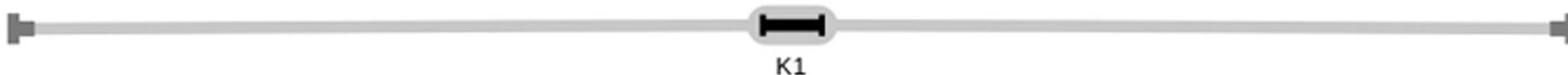
Abrir la pantalla de configuración del K1 de la derecha y seleccionar el botón de Acción, acto seguido pulsar sobre el gráfico de Posición, veamos la imagen. Seleccionar el gráfico enmarcado en **rojo**, fijaros que el primer ojo de reconocimiento que habéis configurado lleva el signo + al lado derecho del ojo, éste será el que lee el modelo de la locomotora durante 5 segundos; el que acabáis de seleccionar ahora lleva el signo x al lado derecho del ojo, bien, pues éste será el que borrará la lectura del modelo de locomotora, en su Retardo no es necesario poner tiempo, lo dejáis tal como está por defecto (0). Veamos ahora como queda la barra de proceso después de haber salido del modo edición



Ahora que ya estáis fuera de edición podéis hacer la prueba pulsando el icono  inicio situado encima de la barra de proceso, veamos la siguiente imagen



En ella podéis contemplar que cuando la locomotora está ocupando el tramo de contacto K1 éste está activado (**amarillo**), la barra **roja** del procesador permanecerá parada entre los dos comandos K1 durante los 5 segundos que hemos puesto en el Retardo del primer comando K1, éste es el tiempo que el visor de lectura permanece abierto indicando el modelo de locomotora que está pasando por encima de él. Una vez terminados los 5 segundos la barra se desplaza a la derecha del siguiente comando K1 y enseguida como su Retardo está en 0 pasa al comando de velocidad **0** lo cual hace que la locomotora se pare al final del recorrido; la barra automáticamente se vuelve a colocar al inicio de la barra de proceso, es decir, delante el comando con el gráfico de la locomotora. Estos dos últimos comandos al no tener tiempo en Retardo son tan rápidos en pasar que no da tiempo para hacer una captura con la barra **roja** en medio del último comando K1 y el comando con velocidad **0**, por lo que la siguiente imagen la barra **roja** ya está al principio de la barra de proceso. Veamos la imagen



En ella lo único que podemos apreciar es que el visor de lectura del modelo de locomotora se ha borrado.

Ya veis lo sencillo que es, pero, para llegar hasta aquí se han hecho unas cuantas pruebas. Si el recorrido es muy largo podéis poner más contactos de lectura en diferentes partes del circuito con otros números de contacto y añadirlos al evento tal como hemos hecho con éste K1 (acordaros que siempre tienen que ser dos del mismo número, uno con el signo + y el otro con el signo x. A partir de ahora evento de recorrido con cualquier locomotora si le ponéis los dos ojos o más ojos de reconocimiento, cuando pasen por el contacto que hayáis seleccionado os leerá el modelo de la locomotora.

Espero que disfrutéis con esta nueva incorporación.