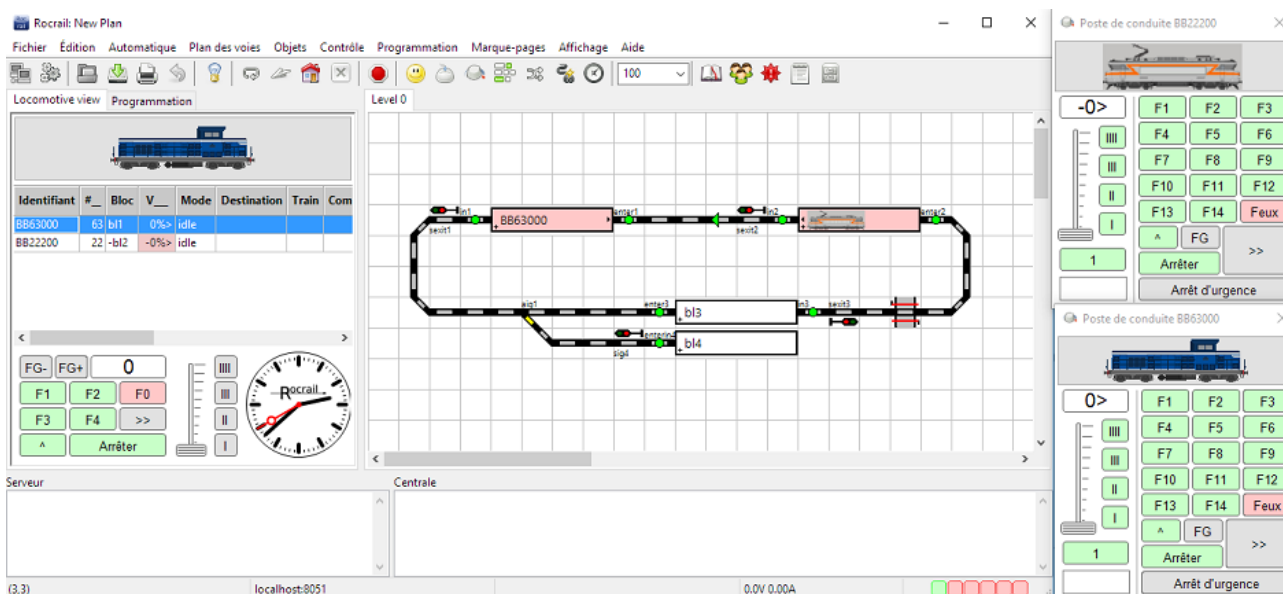


Communications entre Rocrail et Arduino

Présentation



RocRail est un logiciel très complet qui permet de gérer des réseaux basés sur des cantons. Ce logiciel est libre (sans limitation de durée ou fonctions). Bien qu'une fenêtre s'affiche à chaque démarrage pour inciter à faire un don. Une option payante permet de rajouter des souris wifi (qui ne passent pas par le wifi de la centrale bien entendu). Le logiciel est censé être open source ...

En manuel, vous avez des souris virtuelles sur l'écran mais pas de suivi des trains (c'est dommage).

En semi-automatique c'est pas mal. On glisse une loco sur le canton destination et elle y va toute seule.

En automatique c'est pas mal aussi et il est même possible de gérer avec des horaires basés sur l'horloge de modélisme (avec accélération du temps).

A noter l'existence d'un mode marrant où les locos roulent sans but à l'exploration du réseau (mode poisson rouge).

La signalisation n'est pas réaliste du tout. Si vous voulez jouer à l'aiguilleur ce n'est pas réaliste non plus.

Le logiciel plante souvent au démarrage ou suite à de mauvaises manip ! C'est agaçant !! sauvez votre travail !!!

La prise en main prend du temps pour bien comprendre comment ça marche mais c'est assez puissant.

Les conseils d'un novice

- 1) Lisez la doc en Français (Il y a aussi une doc en Anglais un peu plus pointu sur certains points)
- 2) Essayez les exemples avec la centrale virtuelle.

Communications entre Rocrail et Arduino

3) Partez maintenant de 0 en créant un environnement de travail. C'est juste un répertoire qui contient tout votre travail.

- créez un répertoire vide ou vous voulez
- Sélectionnez le au démarrage (il est possible de le sélectionner par défaut)
- Copier-coller souvent ce répertoire afin de ne pas perdre votre travail suite à une mauvaise manip

4) Dans les propriétés de rocview, mettre les icônes couleurs et affichez la grille. Dans le menu affichage sélectionner le Français.

5) Définir une nouvelle loco, changer juste le nom, l'adresse, mettre 28 crans (juste dans la première case). Jouez avec !

6) Dessinez le plan (voies, aiguillages feux, détecteurs cantons)

Pour que ça marche avec la centrale :

- pour les détecteurs : changer juste l'adresse (0 pour l'entrée i0 du bus S88 ...)
- pour les aiguillages, spécifiez l'adresse du décodeur d'accessoire 1-510, le port(paire) :1-4 (dans la centrale et la norme DCC, la paire est entre 0-3. La paire 1 de Rocrail correspond à la paire 0 de la centrale), cocher aig>

7) Créez les itinéraires (tous les chemins possibles entre 2 cantons) et vérifiez-les en glissant les locos. (Attention à avoir la loco dans le bon sens et le mode automatique activé) (cliquez sur les détecteurs pour les simuler)

Créer des trajets (qui sont une suite de cantons) et essayer.

9) Maintenant que vous avez compris le fonctionnement avec la centrale virtuelle il est temps de connecter l'Arduino. Dans les propriétés de Rocrail (server), dans l'onglet centrale, enlevez la centrale virtuelle et sélectionnez la centrale DCCpp (DCC++). Dans les propriétés de la centrale, mettre le bon port série (ex : COM5). Ne rien configurer d'autre. Vous remarquerez qu'il y a 12 slots donc 12 locos DCC peuvent être actives en même temps. L'Arduino MEGA est configuré pour 100 slots. Ne pas lancer le serveur, il se lance lorsque l'on charge l'environnement de travail. Ne pas faire « off line » ça plante ! A la suite de modifications importantes, il faut sortir et relancer le logiciel.

10) Vérifiez le fonctionnement réel des locos en manuel avec les souris virtuelles affichées sur l'écran

11) Vérifier le fonctionnement réel des détecteurs, aiguillages, feux, sorties avec le TCO.

12) Essayer les itinéraires avec le mode semi-automatique

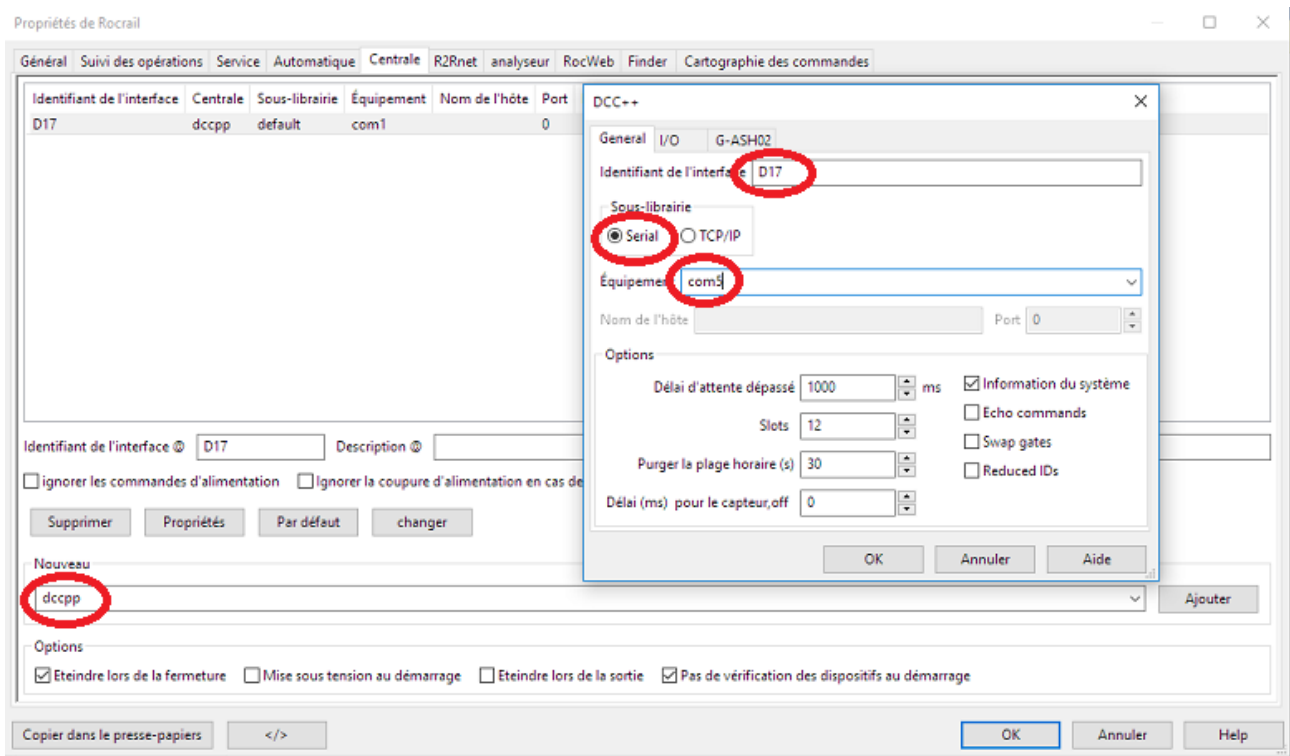
13) Essayez les trajets

14) Essayez toutes les autres fonctionnalités ...

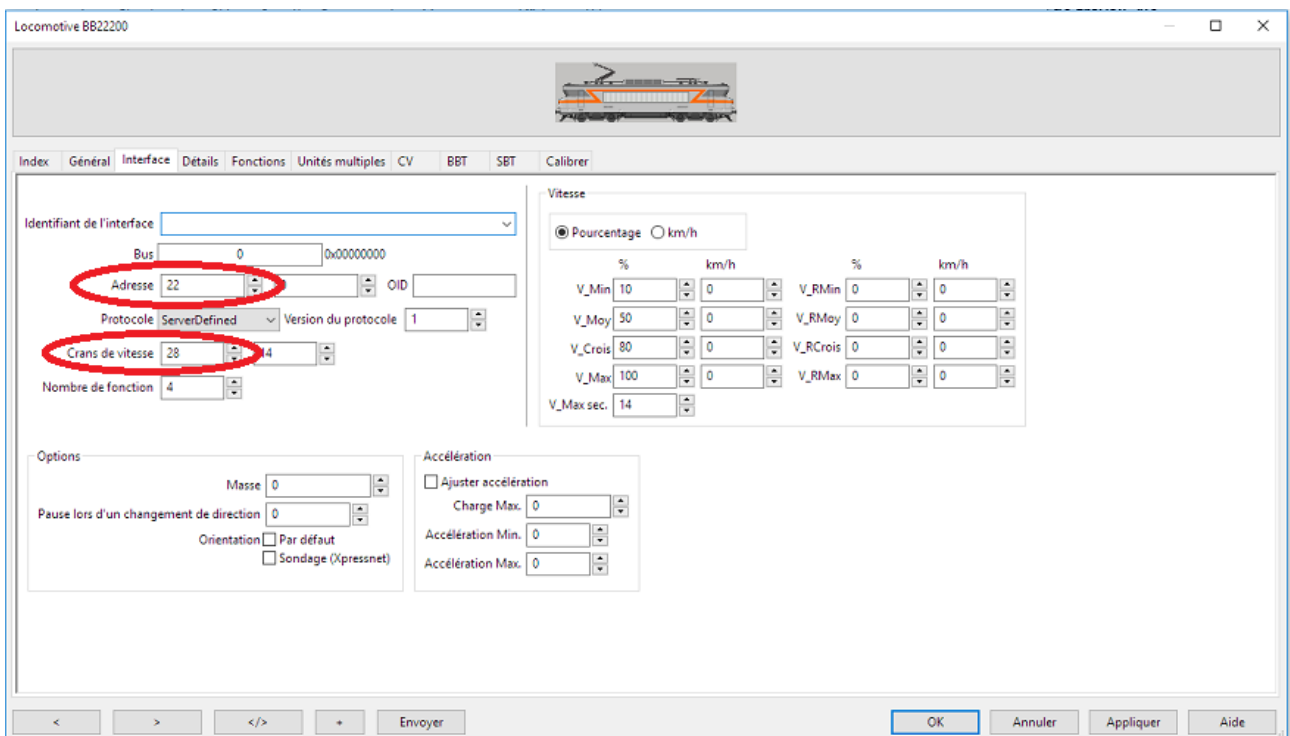
Voici quelques captures d'écrans pour les configurations critiques :

Communications entre Rocrail et Arduino

La centrale

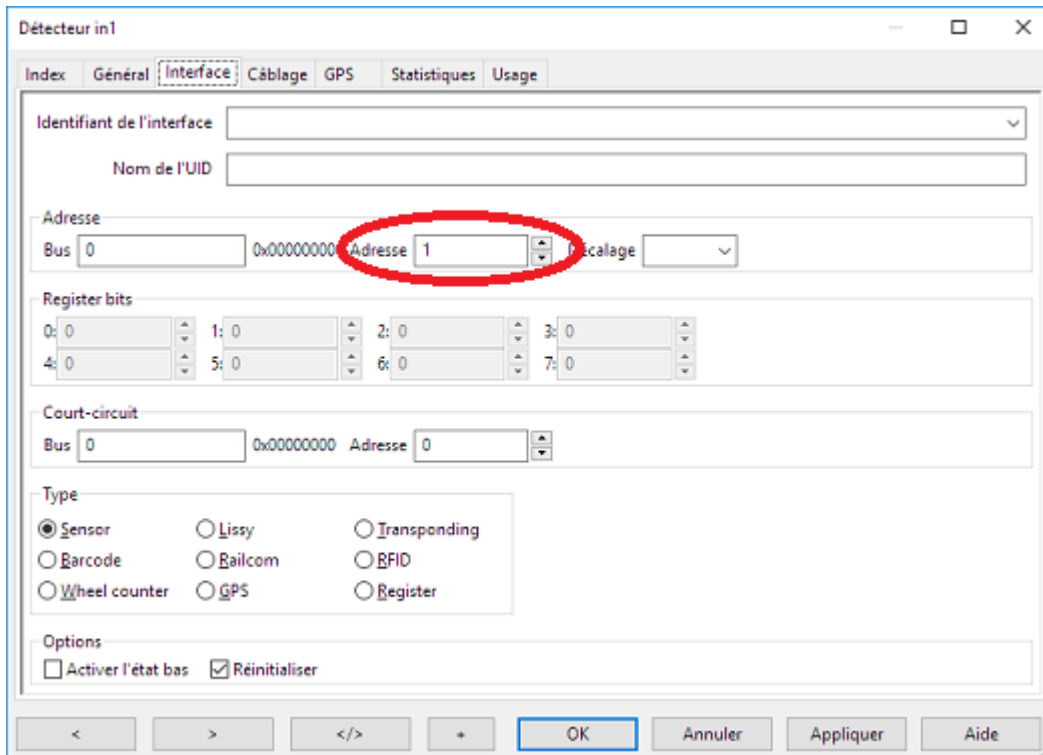


Les locos



Communications entre Rocrail et Arduino

Les entrées (S88)



The screenshot shows the 'Détecteur in1' software window with the 'Interface' tab selected. The 'Adresse' field is highlighted with a red circle and contains the value '1'. The 'Bus' field contains '0' and the 'Echelle' field contains '1'. The 'Register bits' section shows a grid of 8 bits, all set to '0'. The 'Court-circuit' section shows 'Bus' as '0' and 'Adresse' as '0'. The 'Type' section has radio buttons for 'Sensor', 'Barcode', 'Wheel counter', 'Lissy', 'Bailcom', 'GPS', 'Transponding', 'BFID', and 'Register'. The 'Options' section has checkboxes for 'Activer l'état bas' (unchecked) and 'Réinitialiser' (checked). The bottom of the window has buttons for '<', '>', '</>', '+', 'OK', 'Annuler', 'Appliquer', and 'Aide'.

Les entrées des capteurs présent sur le bus S88-N se déclarent dans cette page.

Ce logiciel est suivi par un blog où vous pouvez retrouver les infos qui vous intéresse :

<https://forum.rocrail.net/viewforum.php?f=104>

Bon train !

Source

Document créé d'après la page Internet d'Ulysse :

<http://forums.lrpresse.fr/trains/viewtopic.php?f=3&t=84400&sid=47d0a5d79a33d5e3e52e7c57578b7d5d&start=75>