H A
-----

第1	l章	启动	2
	1.1	启动	2
第2	2章	游览模式	5
	2.1	进入【游览模式】	5
	2.2	操作帮助	6
		2.2.1 <角色漫游>中方向的控制	7
		2.2.2 <镜头漫游>中方向的控制	7
	2.3	角色漫游	7
		2.3.1 <角色漫游>界面说明	8
		2.3.2 <角色漫游>操作说明	8
		2.3.3 进入仓库1	0
		2.3.4 离开仓库1	3
	2.4	镜头漫游1	4
	2.5	返回1	4
第3	3章	学习模式1	15
	3.1	进入【学习模式】1	5
	3.2	学习方式: 演示1	6
	3.3	考核方式: DIY1	9
	3.4	DIY 学习方法中的几种方式2	22
第4	1章	学习进度2	28
	4.1	进入【学习进度】2	28
第:	章	退出系统	29



# 1.1 启动

			뮥	帐
			码	密
	退出	登陆		
1	退出	登陆		

图 1.1 系统登录界面

学员输入管理员授权的〖帐号〗和〖密码〗,然后,点击<登录>按钮,系统开始与服务器连接,获取相关授权信息:

	V-WE仓储设备与设施 教学实训系统
	网络版
化分子 北京中交协物流人力资	源培训中心

图 1.2 正在登录界面

如果学员输入的〖帐号〗没有被授权,或〖密码〗错误,系统登录界面右下角会出现相应提示如下:

	_		 _				
帐	뮥	1000000	帐	뮥	10003		
密	码	****	密	码	****		
		登陆 退出			登陆	退出	
	援	医输入的用户名不正确或该用户已在线			密码错误	,请输新输入了	E确的密

图 1.3 登录信息错误提示

此时,学员应点击<确定>并输入正确的〖帐号〗和〖密码〗,如果还是出现错误提示,请联系系统管理员,由系统管理员帮助解决。

如果登录界面右下角提示"用户已在线",说明已经有学员用该"帐号"登录并使用。 如果〖帐号〗和〖密码〗正确,系统启动并进入主界面:

** V-WE仓储设备与设施教学实训系统						
		学习与考	核区			X
		③ 主页	← 后退	⇒ 前进	<b>参 刷新</b>	
					游览模式	
	准备加载				开始学习	
						_
					学习讲度	
					1 0000	
					温中乏法	
					Millione.	
	11 死 休					
₩ - ₩ - 2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	杀筑					

图 1.4 系统主界面

学习与考核区:

【学习与考核区】在主界面右侧,学员可以在这里选择功能模块、学习任务等,详见后面的 章节。

如果要关闭【学习与考核区】,直接点击该窗格右上角的关闭按钮 Ⅰ;如果要调出关闭的【学 习与考核区】,点击右侧上部的 <sup>学习与考核</sup>。 如果学员想退出系统登录,点击【学习与考核区】中的<退出系统>按钮即可。

注意:系统登录的过程可能需要十几秒到一分钟左右的时间,这是因为客户端需要与服务器 建立连接,获取相关的数据。

# 第2章 游览模式

有两种【浏览模式】: <角色漫游>和<镜头漫游>。

在【游览模式】中,学员将以游客的身份,游览整个工作区。在游览的过程中,学员可以认 识并了解工作区中的所有设施、设备的基本信息。

## 2.1 进入【游览模式】

点击系统主界面右侧【学习与考核区】中的<游览模式>按钮,系统开始调用【游览模式】。 界面底部显示调用进度。



图 2.1 模块调用界面

调用完毕后,系统开始播放动画。动画播放完毕后,系统进入【游览模式】主界面。在动画播放界面,学员点击界面左下角的〖>>SKIP〗,则跳过动画播放,直接进入【游览模式】主界面。



图 2.2 动画播放界面



图 2.3 【游览模式】主界面

# 2.2 操作帮助

点击【游览模式】主界面右下角的〖操作帮助〗,弹出<漫游帮助>界面:



图 2.4 <漫游帮助>界面

#### <漫游帮助>界面说明:

图 2.4 给出了漫游过程中的方向控制的方法,其中:

W——前进 S——后退 A——左移 D——右移

按住鼠标左键,移动鼠标,可以控制镜头的移动。

但是, <角色漫游>和<镜头漫游>中方向控制键的使用有一些差别。

## 2.2.1 <角色漫游>中方向的控制

#### 键盘:

- 前进:控制角色前进时,按住W键;
- 后退:控制角色后退时,按住S键;
- 左移: 控制角色左移时,须同时按住W键和A键(W+A);
- 右移:控制角色右移时,须同时按住W键和D键(W+D);

#### 鼠标:

<角色漫游>中,鼠标不会控制镜头的移动。

### 2.2.2 <镜头漫游>中方向的控制

<镜头漫游>中方向控制方法,按照图 2.4 中的说明操作。

## 2.3 角色漫游

学员用方向控制键,控制屏幕中的角色移动到自己想去的地方。学员可以漫游到工作区范围 内的任何地方。



图 2.5 <角色漫游>界面

## 2.3.1 <角色漫游>界面说明

进入<角色漫游>界面(图 2.5),可以看到扮演学员角色的虚拟工作人员出现在屏幕上,虚拟 工作人员所处的环境就是工作区。屏幕右上方的小方块,是位置导航区;屏幕右下方,是功能选 择区。

#### 位置导航区:

位置导航区位于屏幕右上角,显示出工作区的导航示意图。位置导航区中的小红点,代表虚 拟工作人员当前所处的位置。

#### 功能选择区:

功能选择区位于屏幕的右下角,学员可以随时点击任何一个功能按钮,以进入相应的功能:

点击<操作帮助>,获取帮助(见图 2.4);

点击<角色漫游>,切换到角色漫游模式;

点击<镜头漫游>,切换到镜头漫游模式;

点击<返回>,退出【游览模式】,返回系统主界面(图)。

### 2.3.2 <角色漫游>操作说明

利用方向控制键,学员可以操作虚拟工作人员漫游到工作区内的任何地方。



在漫游过程中,学员会看到很多悬浮在控制的、带有"?"的立方块,如图 2.6 所示。

图 2.6 在漫游过程中了解学习任务

这些立方块一般悬浮在设备、设施的上方,代表着这些设备或设施将是学员在下一个【学习 模式】中需要学习的任务。

点击立方块,弹出<学习指南>信息框。



图 2.7 <学习指南>信息框

<学习指南>信息框:

<学习指南>信息框给出了该设备的名称,以及与该设备相关的学习任务。

学员了解信息框中的内容后,点击信息框右上角的"**⊠**",关闭该信息框,然后继续漫游。 如果学员想加快漫游的速度,可以点击右下角的<镜头漫游>,切换到镜头漫游模式。

## 2.3.3 进入仓库

除了在外面漫游,学员还可以进入工作区的仓库里,了解仓库中的各种设施及相应的学习任务。

地面上有闪烁的红色箭头的仓库大门,是可以打开的。没有该标志的大门,是不能进入的。



图 2.8 仓库入口

虚拟工作人员走到有该标记的仓库门口时,屏幕上弹出对话框供学员选择是否进入仓库:



图 2.9 进入仓库对话框

如果不想进入仓库,点击"否",对话框消失,学员可以继续在工作区内漫游。 如果想进入仓库,点击"是",仓库大门打开:



图 2.10 打开仓库大门

仓库大门打开后,出现图 2.1 所示的模块调用界面,之后,仓库内的场景展现在学员面前:



图 2.11 仓库内景之一

这时,系统自动切换到<镜头漫游>模式。学员可以点击屏幕右下角的<角色漫游>按钮,切换 到<角色漫游>模式:



图 2.12 仓库内景之二

学员可以利用方向控制键在仓库中漫游,并通过点击悬浮在控制的立方块,了解仓库内各种 设备的信息及学习任务。

## 2.3.4 离开仓库



学员结束仓库内的漫游,想离开仓库时,同样需要找到地面有闪烁的红色箭头的大门:

图 2.13 仓库出口



虚拟工作人员走到有该标记的仓库出口时,屏幕上弹出对话框供学员选择是否离开仓库:

图 2.14 离开仓库对话框

如果不想离开仓库,点击"否",对话框消失,学员可以继续在仓库内漫游。

如果想离开仓库,点击"是",仓库出口大门打开:



图 2.15 仓库出口正在打开

仓库出口打开后,同样出现图 2.1 所示的模块调用界面,之后,场景切换到室外工作区。这时,系统自动切换到<镜头漫游>模式。学员可以点击屏幕右下角的<角色漫游>按钮,切换到<角 色漫游>模式继续漫游。

## 2.4 镜头漫游

镜头漫游过程与角色漫游过程的区别在于:

方向控制键有一些差别(参见2.2.1和2.2.2中的内容);

镜头漫游速度明显快于角色漫游。

除了这两点区别外,镜头漫游过程中的其他操作方法,以及操作过程中的任务查看、注意事 项等,与角色漫游是一样的,学员可以参照<角色漫游>中的相关说明操作,这里不再一一赘述。

## 2.5 返回

漫游结束后,学员可以点击屏幕右上角<学习与考核>按钮,在【学习与考核区】中选择其他 模块。

# 第3章 学习模式

在【浏览模式】中,学员对仓储工作区内所有的设备、设施都有一个基本的概念,对每一个 设备、设施的学习任务也有了基本的了解,熟悉了各种控制键的使用,为进入【学习模式】学习 并掌握各种设备、设施的操作奠定了良好的基础。

# 3.1 进入【学习模式】

点击系统主界面右侧【学习与考核区】中的<开始学习>按钮,进入【学习模式】:

学习与考核区	$\overline{\mathbf{x}}$
🖾 主页 🗢 后退 🔿 前进 💈 刷新	
展开全部 收缩全部	
☞ 💼 搬运设备	
田 □ 存储设备     日 □ 存储设备     日 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	
🗷 🧰 拣货设备	
ਭ 🧰 辅助设备	
🗉 🧰 仓储设施	
🗷 🧰 仓库信息技术设备	

图 3.1 【学习模式】主界面

学员点击准备学习模块前面的(+),展开该模块,并从中选择要学习的任务,如下图所示:

学习与考核区		×
🖾 主页 ← 后退 → 前进 💈 刷新		
展开全部 收缩全部		
□   搬运设备		
🖃 🔤 叉车的种类		
国 手动叉车的结构	<b></b> 頂示 DIY	
□ □ 前移式文丰 Ξ 前移式▽车的结构	a示 DIY	
□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□		
🔁 电动托盘叉车的结构	演示 DIY	
□ 🔄 重力平衡叉车		
□ 重力平衡叉车的结构	(須示) DIY	
□ □ 又牛爛拴杀筑 == ▽本的撮物系统	演示 DIY	
□ 又干的来注示机		
□ 🔄 货物装卸		
☲ 货物重心注意事项	演示 DIY	
三 货架倾斜注意事项		=
■ 货物装载重注意事项	復示 リゴ	
三 英初明加注息争纵 王 塔车上湖江音事価		
□ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	演示 DIY	
三 异型货物装载注意事项	演示 DIY	
🗉 🗀 安全事项		
■ 🛄 後叉的使用		
■ ■ 又车的行驶		
■ □ 又年町停加 ■ □ ▽左的維拍		
<ul> <li>□ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □</li></ul>		
■ 🗀 輸送设备		
🖃 🚭 存储设备		
□ 🕤 货架		
S 立体自动危険燃免 S 单元备载式自动合线	演示 ПТ	
三 平均気報式自动で備	演示 DIY	
■ 🗀 阁楼式货架		
■ 🛄 悬臂式货架		
■ □ 流利式货架		
□□□ 推回式炭栄		Ψ.

图 3.2 选择学习任务

可以看出,基本上每一个任务都可以进行【演示】和【DIY】。

# 3.2 学习方式: 演示

演示,就是通过观看三维动画,了解该任务的内容、要点及注意事项。动画模拟真实情景, 结合语音讲解和文字提示,生动有趣。

在图 3.2 中,点击选定学习任务后面的 演示 按钮,系统给出该任务的说明,如下图所示:

学习与考核区			×
🖾 主页 🗢 后退 🔿 前:	进 🍃 刷新		
▣ 重力平衡叉车的络	吉构	开始演示	Â
重力平衡叉车的货叉	伸出在叉车前轮的前方。	为消除货叉上货物的重	
<b>童产生的前倾力矩,保持</b>	又车的纵向稳定性,在车	⊑体后部装有平衡重块。	
该叉车适应性强。			
1、重力平衡叉车的使用[	限制条件:		Ξ
最大载重(吨)	最大升起高度	最小通道宽度(m)	
3	7m	2.6	
2、重力平衡叉车实物图			
3、关于重力平衡叉车:			
重力平衡叉车是使用	最为广泛的叉车;		
	:和驾驶员重重,用以平衡 	新所搬运货物的重量和位	
于前轮前面叉车的重里,	前轮作为支点;		
这种叉车适用于各种	·物流场所,如工厂、仓库	F、车站、港口等处,作	
业对象既可以是集装箱,	也可为散状货物和非包象	转的其他货物进行成件或	
包装件资物的装卸、搬运			
作业方式可以垂直码	)放,也可水半运输; - 目:「一曲四一一 如~一一		
里刀平衡义军的特点	(走道应性强,一般米用子 	もつ 宅 脂 ・ 冱 行 速 度 比 較	
快,而且有较好的爬坡能 取去的主要也式部分	;刀; 与长、华卫、大加、李华		
义牛的主要构成部分	"巴西:英义、牛米、半侧 法正案统 制动壮架。	31里状、女王栄、井降	
未、页义未、4J/J录统、	双压示统、 <b>时</b> 如表直,		-

图 3.3 演示内容说明

拖拽右侧滑动条,查看完整的演示内容说明。如果要观看演示,则点击上图中的 **开始演示**按钮,系统开始演示,如下图所示;如果放弃观看,则点击最上面导航栏的 **一 后退** 按钮,返回到 【选择学习任务】界面。



图 3.4 【演示】界面

演示画面播放结束时,系统自动弹出提示:



图 3.5 演示结束提示框

同时显示【学习与考核区】窗口,这表明该学习任务的演示完毕。此时:

- ▶ 如果学员希望再看一次演示,点击 ,系统将重新播放这段演示;
- 如果学员希望开始新的学习任务,可以在【学习与考核区】窗口中选择新的任务并开始 学习。

### 视角工具使用说明:

演示界面左上角为学员提供了视角工具。视角工具是为了方便学员从各个不同的视角观看整 个演示过程,从而了解演示过程的细节。





学员只需移动鼠标到<视角工具>控制面板相应的控制键,按住鼠标左键,就可以对演示 画面进行移动、旋转、缩放等操作,满足学员从不同角度观察、了解所学内容的需求。控

## 3.3 考核方式: DIY

DIY, 就是通过执行任务的形式, 考察学员对本学习任务的掌握情况。考察的形式分为两种: 选择题和动手操作, 具有很强的互动性。

在图 3.2 中,点击选定的学习任务后面的 **DIY** 按钮,系统给出 DIY 任务内容。有些 DIY 任务还会给出相关的说明,如下图所示:



图 3.7 DIY 学习任务

点击 开始 按钮,进入 DIY 考核界面,如下图所示:



图 3.8 DIY 学习界面

学员回答问题正确(或操作正确),系统弹出"正确"提示窗口:



图 3.9 回答正确提示窗口

● 错误
再来一次

点击<下一题>按钮,进入下一道问题。如果学员回答问题错误,系统弹出"错误"提示窗口:

#### 图 3.10 回答错误提示窗口

这时,学员通过点击<再来一次>按钮,重新回答这个问题,直到回答正确。这一学习任务的 所有问题全部正确完成后,弹出"任务完成"提示窗口,如下图:



图 3.11 任务完成提示窗口

同时,界面右侧的【学习与考核区】弹出。这时,点击最上面导航栏的 ← *Б* 接钮,返回 〖选择学习任务〗界面(参见图 3.2)。

DIY 界面右下角的【镜头工具】为学员提供了视角工具,学员可以通过点击该按钮,打开或 关闭视角工具。视角工具的定义参见 3.2 节中的内容。

#### 个别 DIY 界面中,右下角提供的不仅仅是镜头工具,如下图:



图 3.12 [系统菜单]

该控制包括:

□ 视角工具:

点击<视角工具>按钮,弹出<视角工具>控制面板,



图 3.13 <视角工具>控制面板

学员只需移动鼠标到<视角工具>控制面板相应的控制键,按住鼠标左键,就可以对 DIY 画面进行移动、旋转、缩放等操作,满足学员从不同角度观察、了解 DIY 内容。控制面板各 操作键的功能,参见 3.2 节中的相关内容。

再次点击<视角工具>按钮,或点击<视角工具>控制面板右上角的<sup>区</sup>,即可关闭<视角工 具>窗口。

#### □ 帮助:

点击<帮助>按钮,打开或关闭 DIY 界面中如下图所示的"帮助"窗口。



图 3.14 DIY 帮助界面之一

点击图 3.14 中的<下一页>按钮,给出 DIY 帮助界面之二:动手操作类的操控方法,如下图 所示:

	10 29			方向	键		小锅	盘数字键
行	W	油门	货		上升	档	0	倒档
驶控	A	左转	叉控	Ļ	下降	位控	1	一档
制	D	右转	制		前倾	制	2	二档
~	h# 61	10 16 12	6 112		后倾		3	三档

图 3.15 DIY 帮助界面之二

学员在 DIY 过程中, 要善于使用"帮助", 以便顺利地完成学习任务。

其实,在 学习与考核 窗格中,也会列出关于该 DIY 任务的帮助信息。

## 3.4 DIY 学习方法中的几种方式

DIY 有两种考察形式:选择题和动手操作题。

#### 选择题:

选择题的形式是多样的,有纯文字类、纯图形类、图形&文字类、文字&动画演示类等。下 面给出这几种选择题常见的界面示例。

❶ 纯文字类



图 3.16 纯文字类问题的 DIY 界面

对于这类问题,学员只需在《DIY 任务》框中,点击您认为的正确答案前的方框,方框打勾 表示选中,然后<提交>即可。如果不想回答问题,可点击界面右侧的<sup>学习与考核</sup>,重新选择 学习任务。

如果回答正确,会弹出图 3.9 所示的提示框;如果回答错误,则弹出图 3.10 所示的提示框。 学员按照系统提示回答全部问题后,系统弹出 3.11 所示提示框,表示这一学习任务已全部完成。



2 纯图形类

图 3.17 纯图形类问题的 DIY 界面

学员用鼠标选择您认为正确的选项后,点击<提交>。如果回答正确,会弹出图 3.9 所示的提

示框;如果回答错误,则弹出图 3.10 所示的提示框。学员按照系统提示回答全部问题后,系统弹出 3.11 所示提示框,表示这一学习任务已全部完成。

- ❸ 图形&文字类

图 3.18 图形&文字类问题的 DIY 界面

回答问题的方法与纯文字类类似,这里不再赘述。



4 文字&动画演示类

图 3.19 文字&动画类问题的 DIY 界面(1)

学员正确回答问题后,系统会以动画的形式,给出该步骤的实际效果图,如下图:



图 3.20 文字&动画类问题的 DIY 界面(3)



所有问题全部回答完毕后,系统给出完成的示意图,见下图。

图 3.21 文字&动画类问题的 DIY 界面(3)

这类问题的特点是直观。学员在回答问题的同时,可以看到该类设施的组装过程,加深学员 的印象,强化学习效果。

### 动手操作题:

这类问题需要学员动手操作,在操作过程中考察学员对所学知识的掌握情况。如"叉车综合 练习",就是让学员模拟操作叉车完成指定动作。



图 3.22 动手操作题 DIY 界面(1)

界面下方给出了操作中的实时数据,如叉车的行驶速度、货叉高度、叉车档位等。如何操纵 叉车,可以点击<帮助>,查看叉车控制键,如下图所示:

				万向	键		小铅	體数字键
行	W	油门	货		上升	档	0	倒档
驶控	A	左转	叉控	Ļ	下降	位控	1	一档
制	D	右转	制		前倾	制	2	二档
	(11) (11)	晶化油	5 A FI		后倾		3	三档

图 3-23 操控帮助

学员了解具体任务及操控键后,点击右下角[系统菜单]中的<帮助>按钮,关闭"帮助"窗口,然后操控叉车完成本学习任务:



图 3-24 动手操作题 DIY 界面(2)

动手操作题是对学员的综合考察,学员应该利用学到的所有知识,集中精力完成这类任务。 任务完成后,系统弹出如图 3-11 的提示窗口。

至此,学员已经能够熟练地利用这套系统,学习并检验自己的学习成果。 如果学员想了解自己的学习进度,请进入【学员进度】功能模块。

# 第4章 学习进度

# 4.1 进入【学习进度】

【学习进度】中给出了学员已学和未学的列表,便于学员掌握自己的学习进程。

点击系统主界面右侧【学习与考核区】窗格中的<学习进度>按钮,系统给出【学习进度】列 表,如下图所示:



图 4.1 【学员进度】主界面

其中,绿色♥表示已经完成的任务,灰色≥表示尚未完成。 可以通过拖拽左侧的滑动条,查看每一个任务的完成情况。

# 第5章 退出系统

学员如果需要退出本系统,请直接点击界面右上角的关闭按钮╳,或者点击系统主界面右侧 【学习与考核区】窗格中的<退出系统>按钮,即可退出 V-WE 客户端。