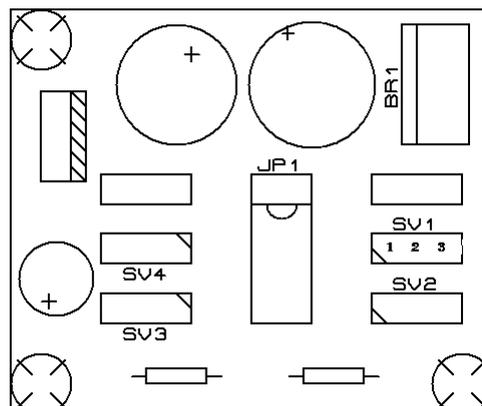


Ce montage permet de commander à distance, par une centrale DCC, 4 servomoteurs de radiocommande afin d'animer des maquettes (passage à niveau, porte de garage ou de bâtiment...) ou de manœuvrer des aiguillages.

Il prend 4 adresses successives d'accessoire DCC. De nombreuses CVs permettent son réglage. Il s'alimente directement par le signal DCC.



Raccordement :

Raccorder vos servomoteurs sur les sorties SV1 à SV4 (marque 1 = signal, milieu 2 = +5V, patte 3 = masse). Consommation maxi des servos : 1A au total.

Raccorder ensuite le module à votre signal DCC sur le bornier Br1 (pas de polarité, maxi 20v). Les servomoteurs sont souvent équipés d'une fiche femelle 3 points dont les fils sont de couleurs : jaune = signal, rouge = +5V et marron = masse.

Essai / Exploitation :

Mettre sous tension la centrale. Par défaut la sortie SV1 est à l'adresse 1 (ou 5 pour les centrales ROCO Multimouse), SV2 à l'adresse 2 (ou 6), SV3 à 3 (ou 7) et SV4 à 4 (ou 8). Manœuvrer la sortie SV1 comme si cela était un aiguillage, le servomoteur va d'une butée à l'autre.

Il faut maintenant paramétrer le décodeur. 2 méthodes sont possibles :

- Réglage de l'adresse uniquement par apprentissage. Pour cela, couper votre signal DCC, mettre le cavalier sur JP1 et remettre sous tension. Le module est en mode programmation par apprentissage... Avec votre centrale, sélectionner l'adresse de début que vous souhaitez attribuer au module (modulo 4) et envoyer un ordre de changement. Le module enregistre automatiquement cette adresse dans sa mémoire. Une fois l'apprentissage terminé, couper la tension et enlever le cavalier de JP1. Le module est de nouveau opérationnel à l'adresse apprise.
- Réglage de l'adresse, des positions extrêmes que vous souhaitez (fonction de l'automatisme) ainsi que la vitesse de déplacement. Vous allez intervenir directement sur tous les paramètres de réglage par les CVs ci-après :

CV (lok)	Valeur	(défaut)	Désignation	
1	1..63	5	Adresse (poids faible)	
3	1..105	50	Parcours Servo SV1 (x10us)	
4	1..105	50	Parcours Servo SV2 (x10us)	
5	1..105	50	Parcours Servo SV3 (x10us)	
6	1..105	50	Parcours Servo SV4 (x10us)	
7	10	20	Révision (lecture seule)	
8	13	13	Fabricant (lecture seule)	
9	0..7	0	Adresse (poids fort)	
29	128	128	Mode accessoires	
33	32..255	78	Période de rafraichissement des servos (x256us)	
34			Configuration	
	0	1	Ne conserve pas en mémoire les positions	Conserve en mémoire les positions
35	1..255	1	Vitesse servo SV1	
36	1..255	1	Vitesse servo SV2	
37	1..255	1	Vitesse servo SV3	
38	1..255	1	Vitesse servo SV4	

CV1: Adresse du Décodeur (byte Bas) :

0 : adresses 1 à 4 pour ROCO

1 : adresses 1 à 4 (ou 5 à 8 pour ROCO)

2 : adresses 5 à 8 (ou 9 à 12 pour ROCO)

...

Un décalage de 4 existe pour les centrales ROCO Multimouse !

CV3: Parcours Servo 1. Excursion de part et d'autre du neutre (position médiane)

Le centre du parcours correspond à 1,5ms, les extrêmes à 1 et 2ms (valeur 50).

Réduire la valeur donne une plus petite excursion.

CV4,5,6: Parcours servo 2,3,4

CV7: Version: 2.0 (seulement lecture)

CV8: ID du fabricant: 13. DIY décodeur (Décodeur maison, seulement lecture)

CV9: Adresse du Décodeur (Byte haut) : ajouter CV9 x 256

CV33: Les impulsions se répètent avec un intervalle de 20ms (recommandé).

En faisant varier cette valeur nous changeons la vitesse globale des servos.

CV34: Configuration du décodeur:

Si nous lui indiquons de garder la position en mémoire, quand il recevra la tension, il mettra les Servos dans leur position avant de perdre l'alimentation.

CV35: Vitesse servo 1, plus la valeur est grande et plus le mouvement du servo est lent.

CV36: Vitesse servo 2, une valeur supérieure à 7 donnera des saccades

CV37, 38: Vitesse servo 3, 4

NB : certaines centrales digitales (LENZ, Uhlenbrock) nécessitent de mettre une résistance de 10 à 47 Ohms 3W en série avec la voie de programmation afin d'éviter une détection de surconsommation lors de la programmation. De plus, si la programmation échoue une première fois, réessayer.