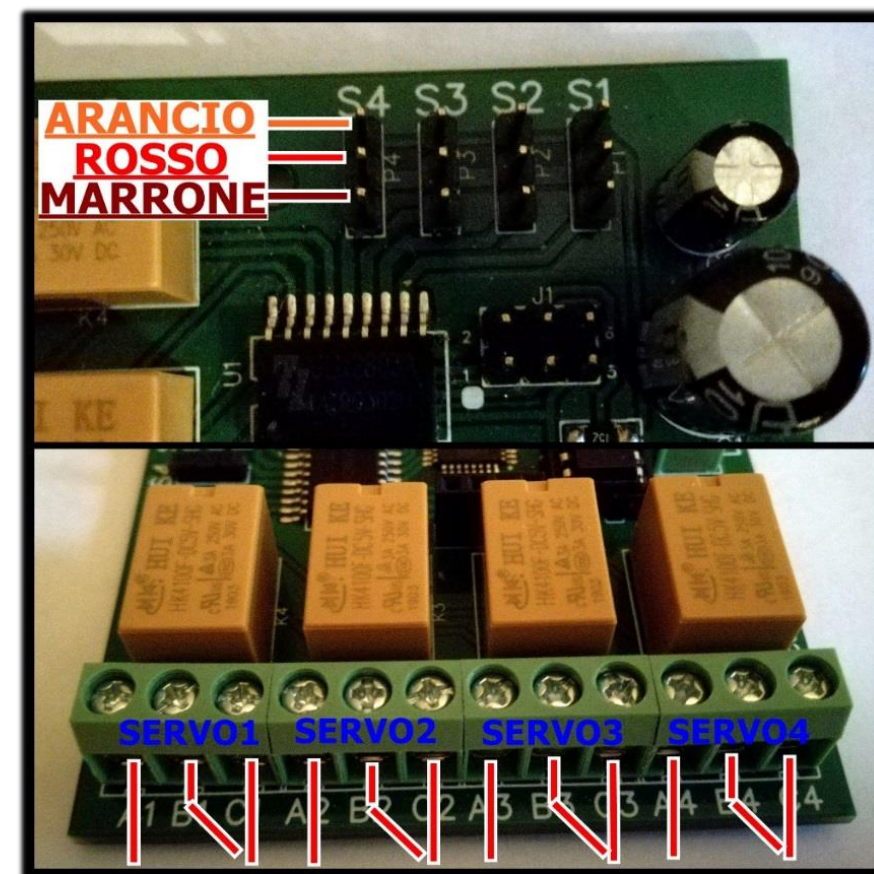


# ROSS&ROSS

ELETTRONICA PER IL MODELLISMO  
FERROVIARIO

## DECODER ACCESSORI DCC 4 SERVO 4 RELE'

Questo decoder DCC può pilotare 4 servomotori per la movimentazione degli scambi. Integrati nella scheda troviamo anche 4 relè che possono essere utilizzati per la polarizzazione del cuore degli scambi di tipo "elettrofrog".



S1,S2,S3,S4 sono i connettori a 3 poli per i servi rispettivamente 1,2,3,4. La polarità corretta di inserimento è con il colore arancio

verso l'esterno del decoder. I connettori per i relè sono a 3 posizioni ciascuno Ax,Bx,Cx dove il numero corrisponde al relativo servo. La posizione normale del contatto è indicata in figura. Collegare il Je K del DCC ai terminali Ax e Cx mentre il cuore dello scambio al Bx.

ATTENZIONE se dovete installare il servomotore ruotato di 180° ricordatevi di invertire anche i collegamenti su Ax e Cx del connettore del relativo relè altrimenti avrete il cuore alimentato al contrario con conseguente cortocircuito sulle rotaie!

La configurazione del decoder può essere fatta andando a modificare i settaggi delle variabili di configurazione (CV) con l'ausilio di una qualsiasi centrale digitale atta alla loro programmazione. La tabella completa delle CV con le relative descrizioni la trovate qui sotto.

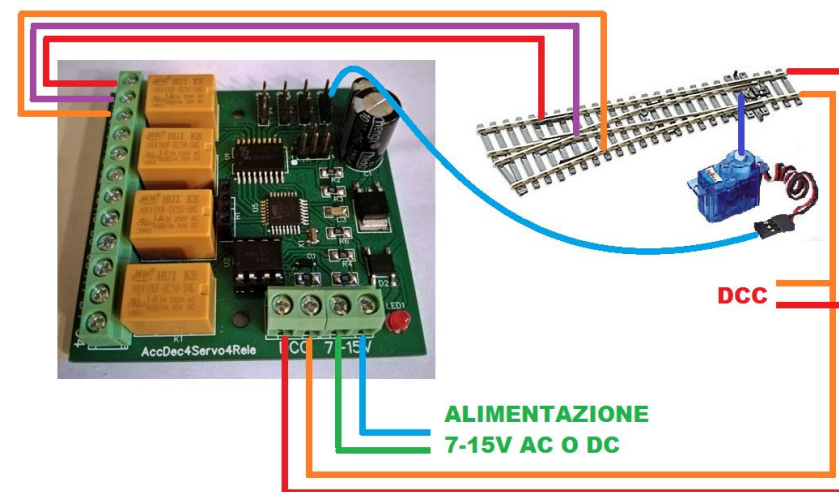
numero CV	valori possibili	valore default CV	spiegazione
1	1...255	1	parte bassa indirizzo decoder servo
9	0...64	0	parte alta indirizzo decoder servo
30	2	2	Uscita 1: 2 = Servo (sola lettura)
31	0...255	5	velocità rotazione Servo
32	0...85	80	posizione sinistra
33	95...255	120	posizione destra
34	0...255	80	posizione all'accensione
35	2	2	Uscita 2: 2 = Servo (sola lettura)
36	0...255	5	velocità rotazione Servo
37	0...85	80	posizione sinistra
38	95...255	120	posizione destra
39	0...255	80	posizione all'accensione
40	2	2	Uscita 3: 2 = Servo (sola lettura)
41	0...255	5	velocità rotazione Servo
42	0...85	80	posizione sinistra
43	95...255	120	posizione destra
44	0...255	80	posizione all'accensione
45	2	2	Uscita 4: 2 = Servo (sola lettura)
46	0...255	5	velocità rotazione Servo
47	0...85	80	posizione sinistra
48	95...255	120	posizione destra
49	0...255	80	posizione all'accensione
120	0...255	0	Imposta 120 per resettare il decoder

L'indirizzo del decoder, definito dalle CV1 e 9 è quello assegnato all'uscita 1, le uscite 2, 3, 4 avranno gli indirizzi immediatamente successivi in ordine crescente. Per indirizzi fino a 255 è sufficiente scrivere il valore solo in CV1, lasciando la CV9 a zero. Per indirizzi da 256 in poi è necessario utilizzare anche la CV9 e a questo punto i valori da scrivere sono dati dalle seguenti due formule:

**CV9 = parte intera di [( Indirizzo Uscita 1 )/255]**

**CV1 = (Indirizzo Uscita 1) - CV9x255**

Per ogni uscita è possibile settare la velocità di movimento del servomotore CV31,36,41,46 dove maggiore è il numero più lento è il servo, le posizioni ai due estremi della corsa CV32,37,38,42,43,47,48 per lato sinistro e lato destro e la posizione di default all'accensione CV34,39,44,49. Infine scrivendo 120 nella CV120 si resetta il decoder alle impostazioni di fabbrica.



**ROSS&ROSS**