

1×1

(Original size: 200 × 200 kg)

M

22-000

Draft v0.1

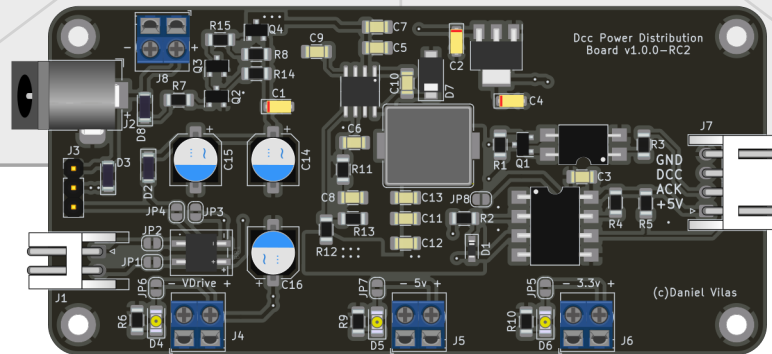
M 22-000

Dcc Power Distribution

Manual de Usuario

Daniel Vilas

(Draft v0.1)



1. Introduccion

Dcc Power Distribution es un modulo "DCC DiY Tools" que recoge la señal DCC y la utiliza como fuente de alimentacion para otros modulos de una maqueta. El objetivo de este modulo es proporcionar una interface DCC para que el usuario de este modulo tenga la señal DCC y energia para sus propios modulos.

Los modulos "DCC DiY Tools" son una serie de "Herramientas DCC Hazlo tu Mismo", pensadas para la gente con conocimiento de las placas Arduino y similares puedan desarrollar sus propios modulos sin tener que preocuparse de las complejidades y de los problemas comunes. Cualquiera que tenga un sketch corriendo sobre una placa blanca de prototipo y quiera moverla a su maqueta se puede beneficiar de este modulo y así no depender de un ordenador.

Este modulo de distribucion de energia viene de la necesidad de controlar una serie de desvios con servomotores para hacer un movimiento lento y para una maqueta no siempre tiene conectado un bus de +12V conectado. Pero no esta limitado a esto. Cualquier modulo que necesite recibir alimentacion y señal DCC, en TTL, puede servirse de este dispositivo. Las características generales de este modulo son:

- **Multi Alimentacion:** Se puede alimentar por DCC o por un adaptador de Corriente Continua
- **Auto seleccion de Alimentacion:** En caso de conectar DCC y un adaptador, sin cambiar la configuracion se usara el adaptador.
- **Opciones de configuración:** Mediante Jumpers y pads soldables se puede lograr cierto grado de configuracion.
- **Multiples salidas** de voltaje:
 - **VDrive:** lo mismo de de entrada, menos algunas perdidas por proteccion y auto-seleccion
 - **5V:** obtenidos mediante un Buck Converter
 - **3.3V:** Ajustados linealmente de los 5V
- **Varias entradas** de voltaje:
 - **DCC:** 12-20V y esta protegido ante los otros dos
 - **Barrel Jack:** Centro positivo 12-20V, protegido con DCC y desprotegido con el terminal
 - **Terminal de Tornillos:** Conectado en paralelo con el jack.
- Hasta **1A Corriente maxima:** por salida. Ver apartado de alimentacion.
- **Interface DCC opto-aislada:** incorpora y configurable.
- **Conectores standard:** y cambiables
 - **JST XH** paso 2.54mm: DCC.
 - **806-KLDX-0202-A:** Conector Jack 2mm
 - **Terminal** paso 3mm: Terminales atornillables.
- **Open Software Hardware:** Este modulo se basa en diferentes diseños OSH y así mismo se publica como OSH.

1.1. Objetivos

DccPowerDistribution es modulo cuyo objetivo principal dotar de alimentacion para otros modulos DiY para facilitar el desarrollo de otros modulos por parte del usuario. Los objetivos del modulo son:

- **Facilitar la toma de energía** al usuario objetivo, que es una persona que sepa de arduino y quiera mover su circuito a su maqueta.
- **Funcionar solo con un bus DCC:** Debe ser capaz de recoger la corriente desde el bus DCC si no hay un bus de Corriente Continua(CC) disponible. Como por ejemplo en maquetas de pruebas
- **Usar un Bus CC:** para no sobrecargar el bus DCC sin ser necesario.
- **Ser robusto ante caidas DCC:** Ante un cortocircuito las centrales y los boosters paran de suministrar corriente DCC, por lo que el bus CC debe ser prioritario.
- **Facilitar el uso de DCC:** Para que el usuario tenga una señal DCC en TTL y usarla con su placa.

2. Guía Rapida

Esta seccion es como empezar rapidamente con la configuracion por defecto, recomendamos leer todas las instrucciones para los diferentes opciones de configuracion.

2.1. Soldaduras de los conectores

El primer paso es escoger los conectores mas adecuados para nuestra maqueta, siendo la seccion de guia rapida, presuponemos que se utilizaran los incluidos con el kit.

El segundo paso es soldar los conectores DCC, se suministran unos JST XH 2.54, para dos y 4 vias. El de dos vias (J1) se usa para conectar a la señal DCC, ya sea de la central o de un Booster. Mientras que J7, el conector de 4 vias, es la señal DCC en TTL, valida para la libreria DCC de aurdino

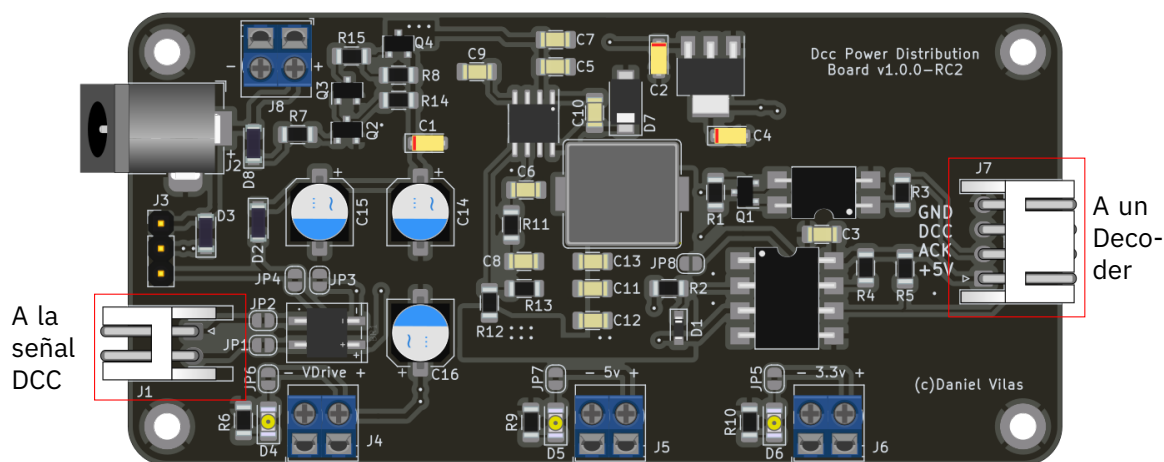


Figura 1: Conectores Dcc

Los siguientes elementos a soldar, por tamaño, son los terminales para la salida de voltaje/corriente. En la guía rapida suponemos que se usan Los bloques terminales atornillables.

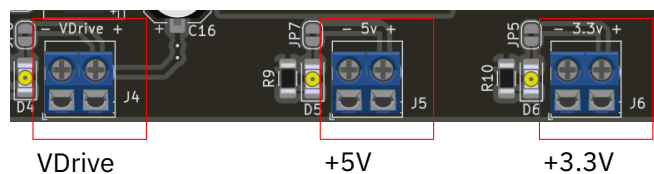


Figura 2: Salida Voltaje y Corriente

Finalizaremos la soldadura añadiendo un solo conector de entrada, o bien el Jack o bien el terminal, segun lo que tengamos disponible. Si vamos a usar un transformador con una jack (Centro positivo), soldaremos el Jack, pero si vamos a usar un bus de corriente continua (dos cables) es mejor usar el terminal.

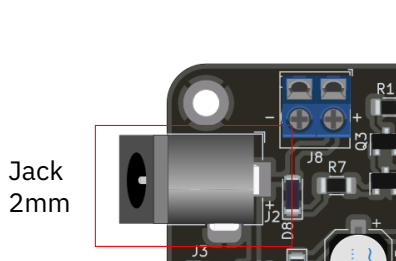


Figura 3: Entrada Voltaje Jack

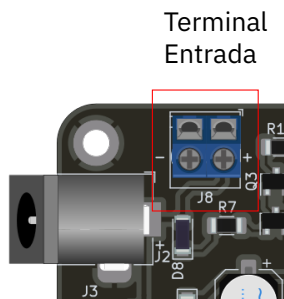


Figura 4: Entrada Voltaje Terminal

Por ultimo como en cada proceso de soldadura, usar un tester para asegurarse antes de que no haya un cortocircuito entre las soldaduras.

2.2. Conexiones de entrada

Con la maqueta apagada y el bus de alimentacion sin corriente, podremos proceder a conectar la entrada de alimentacion. Tanto la señal DCC como la conexion a Corriente Continua. Para el conector DCC, hay que usar un cable terminado y crimpado con un Conector JST XH de dos vias, suministrado con el modulo, el otro extremo de este cable se debera conectar a la central DCC o Booster como si fuera un tramo de via más.

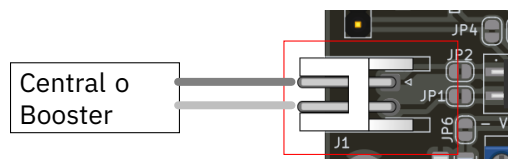


Figura 5: Entrada Señal DCC

No es necesario una polaridad concreta, por lo que se pueden conectar a la via J o K indistintamente. No obstante se recomienda usar siempre la misma polaridad en todos los modulos iguales en la maqueta.

Si se va a usar un adaptador con un Jack 2mm, asegurarse de que sea centro positivo y conectarlo. Pero en el caso de usar el terminal atornillable revisar la polaridad marcada en la placa con los simbolos + y -

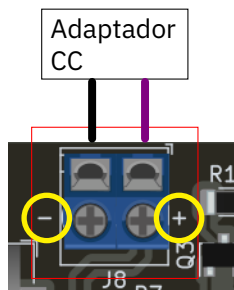


Figura 6: Entrada Voltaje Terminal

Una vez conectado la alimentacion de entrada, podremos encender la maqueta y comprobar que todos los volajes son correctos. Para ello se incluyen tres leds, uno para cada salida y se encenderan en cuanto haya voltaje en dicha salida. Y ademas podremos medir con un polimetro el voltaje entre los dos bornes del terminal.

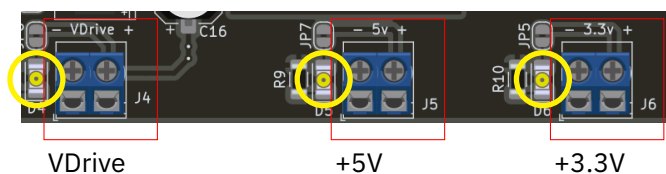


Figura 7: Salida Voltaje y Corriente

2.3. Salida DCC

Para conectar la alimentación y las señales DCC a un Arduino, solo se necesita el conector JST XH de 4 vías. Para ello se incluye un cable donde un extremo es JST XH y el otro son puntas macho Dupont sueltas. En la PCB esta marcado que señal es cada cable.

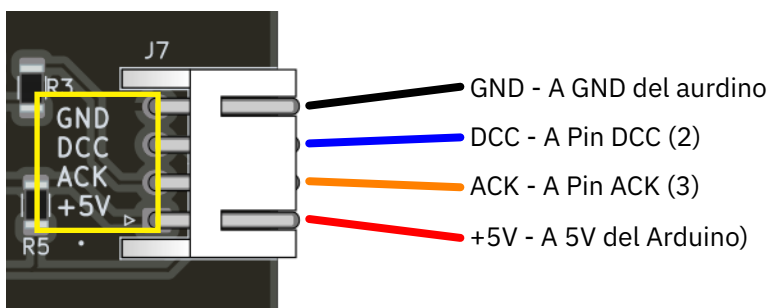


Figura 8: Entrada Señal DCC

Por defecto la placa DCC Power Distribution esta configurada para que por la linea +5V este conectada al bus de 5V de salida, por lo que se puede usar para alimentar un Arduino sin problemas. Si el Arduino ya tiene su propia alimentación, puede desconectarse este pin o cambiar la configuración de la placa.

Los pines a los que conectar las señales DCC y ACK son 2 y 3 respectivamente para los ejemplos de la libreria NmraDcc.

En este momento ya se puede encender la maqueta y usar el Arduino como decoder DCC.

2.4. Otras salidas de Voltaje

DCC Power Distribution incluye otras tres salidas de voltaje, a las que se pueden conectar otros dispositivos, para ello solo hay que instalar los cables y respetar la polaridad marcada con los simbolos + y -.

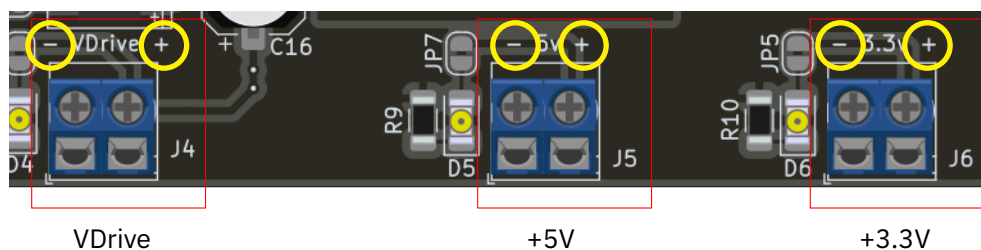


Figura 9: Salida Voltaje y Corriente

3. Características Técnicas

3.1. Objetivos

Como se ha dicho DccPowerDistribution es modulo cuyo objetivo principal dotar de alimentacion para otros modulos DiY para facilitar el desarrollo de otros modulos por parte del usuario. Los objetivos tecnicos del modulo son:

- **Autoseleccion DCC - CC** Cuado esten los dos buses conectados debe usar Corriente Continua. sin que el usuario tenga que cambiar interruptores.
- **1A Corriente** continua: que permita mover un motor y algunos accesorios sin problemas
- **1.5A Corriente** maximo. Como margen de seguridad.
- **Tres salidas de Voltaje:**
 - **VDrive:** El Voltaje de entrada para alimentar otros modulos.
 - **+5V:** 5 Voltios para arduinos y otros componentes
 - **+3.3V** 3.3 Voltios para los nuevos Arduinos ARM y otros microcontroladores similares

3.2. Diagrama de Bloques

El diseño del modulo en bloques es el siguiente:

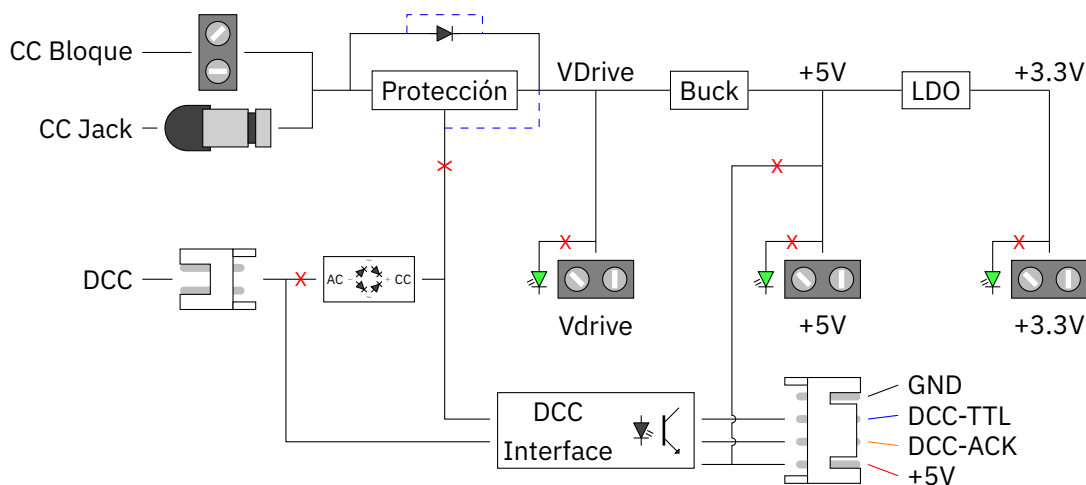


Figura 10: Diseño por Diagrama de Bloques

Mediante jumpers y soldaduras es posible configurar la placa para alterar su funcionamiento. Las líneas discontinuas azules son jumpers para poder hacer derivaciones (por defecto abiertos) y las cruces rojas son pistas para romper con puntos de soldadura cercanos para unir soldando.

3.2.1. Selección de corriente

La señal **DCC** va directa la **interface DCC** y a un puente rectificador **AC ->CC** para poder ser usado como fuente de corriente, pero antes debe pasar por el bloque **Proteccion**.

Pero la prioridad es utilizar la corriente que venga de un adaptador Corriente Continua (CC), ya sea por el **Jack CC** o por el **Bloque CC** atornillable. Por lo que si hay corriente de una adaptador

CC, el bloque **Proteccion** bloqueara la corriente proveniente de la señal DCC y la linea **VDrive** sera alimentada desde el adaptador pasando por diodo de proteccion en caso de tener corriente DCC y CC a la vez.

Es posible evitar la proteccion con el jumper de bypass (lineas azules cerca del bloque) y con los cortes (cruces rojas) cerca del retificador. Mirar el apartado de configuración para más informacion.

Los dos conectores, **Jack CC** y **Bloque CC** atornillable, estan conectados en paralelo directo, por lo que se debe tener cuidado en caso de conectar los dos.

3.2.2. Distribucion de corriente

Este modulo genera tres carriles de potencia, **VDrive**, **+5V** y **+3.3V**. VDrive es tal cual la fuente que se ha seleccionado y el resto se generan a partir de esta.

Los tres carriles acaban en un bloque terminal atornillable para conectar a otros modulos. Junto al cual se haya un led para visualizar que existe dicho carril. Este led puede ser inhibido, cortando una pista. Mirar el apartado de configuración para más informacion.

El carril de 5 Voltios se crea mediante un circuito **Buck StepDown** generado con la herramienta de diseño "WEBENCH Power Designer", siendo este más o menos el circuito de referencia del chip usado.

Asi mismo el carril de 3.3 Voltios se genera con un regulador lineal siguiendo el cortocircuito de referencia del mismo.

3.2.3. Interface DCC

La interface DCC se basa en el diseño de referencia con dos optoaisladores, de tal forma que la señal DCC se convierte en TTL y la linea ACK activa una carga en la red DCC.

El conector DCC incluye los siguientes puntos:

- **+5V**: linea para TTL Alto, se utiliza de vuelta en el pin DCC-TTL. Puede ser configurada para usar el rail **+5V**.
- **DCC-ACK**: un 1 logico aqui provocara que se active una carga en la red DCC notificando un OK a la central (como una programacion correcta).
- **DCC-TTL**: Linea que repite la señal DCC en un valor valido TTL, usando como valor la señal +5V del conector.
- **GND**: Nivel base GND para unir a otros modulos.

3.3. Limites

DccPowerDistribution soporta varios Voltajes y corrientes maximas segun cual sea el conector que se use y como se configuren los bypass. Los componentes se han elegido pensando en un consumo maximo continuado de **1A**. Por especificaciones los elementos pueden soportar de manera continuada al menos un 50 % más.

La tablas siguiente recogen los Voltajes aceptados recomendados, maximo sin bypass y maximo si activamos el bypass para evitar la proteccion.

entrada	item	Recomendado	Maximo	Con Bypass
DCC	Voltaje	14-20V	12-24V	
	Corriente	1A	1.5A	2A
Jack Terminal	Voltaje	12-20V	10-24V	
	Corriente	1A	1.5A	3A

Cuadro 1: Limites de entrada

Salidas	item	Recomendado	Maximo	Con Bypass
Vdrive	Voltaje	Mismo que la entrada - 1.0V		
	Corriente*	1A	1.5A	3A
+5V	Voltaje	5V +/- 2 % con ruido		
	Corriente*	1A	1.5A	3A
+3.3V	Voltaje	3.3V +/- 0.6 %		
	Corriente*	0.5A	1A	1A

Cuadro 2: Limites de salida

*:La suma de la corriente de salidas no puede exceder el limite de corriente de entrada

DccPowerDistribution ha sido diseñado y probado para poder utilizar hasta 1A en total y lo componentes escogidos para que segun sus especificaciones puedan soportar al menos 1.5A

4. Objetivos

4.1. Objetivos de este documento

Otra