

DR4024 DIGISERVO

HANDLEIDING / MANUAL
BEDIENUNGSANLEITUNG / MANUEL

V1.34 (05-2015)



© Copyright 2005 – 2015 digikeijs, the Netherlands. All rights re-served. No information, images or any part of this document may be copied without the prior written permission.



 **Nederlandse Handleiding**

Pagina 3	-	Specificaties
Pagina 4	-	Uitgebreide beschrijving
Pagina 5	-	Adresseren en reset
Pagina 6	-	Servo posities instellen
Pagina 7	-	CV's wijzigen
Pagina 8	-	CV Lijst
Pagina 10	-	Funcziemappen
Pagina 11	-	Presets

 **Bedienungsanleitung Deutsch**

Seite 3	-	Technische Daten
Seite 20	-	Ausführliche Beschreibung
Seite 21	-	Schaltadressen und Reset
Seite 22	-	Servo Positionen einstellen
Seite 23	-	CVs verändern
Seite 24	-	CV Liste
Seite 26	-	Funktionsmapping
Seite 27	-	Voreinstellungen

 **English manual**

Page 3	-	Specifications
Page 12	-	Detailed description
Page 13	-	Setting addresses and reset
Page 14	-	Setting up servo positions
Page 15	-	Changing CVs
Page 16	-	CV list
Page 18	-	Function mapping
Page 19	-	Presets

 **Manuel français**

Page 03	-	Spécifications
Page 28	-	Description détaillée
Page 29	-	Réglage des adresses et du démarrage
Page 30	-	Mise en place des positions de servo
Page 31	-	Changement des CVs
Page 32	-	Liste de CV
Page 34	-	Mappage de fonctions
Page 35	-	Préréglages

 **Technische gegevens**

Stroomverbruik	: 15mA
Maximale belasting Servo	: 500mA per servo uitgang, 2 A totaal
Maximale belasting output	: 1A per switch output, 3A total

 **Technische Daten**

Stromverbrauch	: 15mA
Maximale Servo-Belastung	: 500mA per Servo-Ausgang, 2 A Gesamt
Maximale Ausgangsbelastung	: 1A per Schaltausgang, 3A Gesamt

 **Technical details**

Current consumption	: 15mA
Maximum load servo	: 500mA per servo output, 2A total
Maximum load output	: 1A per switch output, 3A total

 **Détails techniques**

Consommation courante	: 15mA
Charge maximale Servo	: 500mA par sortie servo, 2 A au total
Charge maximale de sortie	: 1A par sortie commutateur, 3A au total

Compatibiliteit met verschillende centrales

Type Centrale / Control unit type Zentralentyp/ Centrale de commande	Protocol / Protocol Protokoll / Protocole	Schakelen Switching Schalten Commutateur	Programmeerspoor Programming track Programmiergleis Volet de programmation	POM
Intellibox	DCC / Motorola	✓	✓	✓
Intellibox Basic	DCC / Motorola	✓	✓	✓
Intellibox II	DCC / Motorola	✓	✓	✓
Marklin 6021	Motorola	✓	✗	✗
Marklin CS1 / CS2	Motorola	✓	✓	✓
ROCO/Fleischmann Multimaus	DCC	✓	✗	✓
ROCO/Fleischmann MultimausPRO	DCC	✓	✓	✓
LENZ	DCC	✓	✓	✓
Tams Easy control	DCC / Motorola	✓	✓	✓
ESU ECOS	DCC / Motorola	✓	✓	✓
Z21 / z21	DCC / Motorola	✓	✓	✓

Description détaillée

Généralités

Le décodeur DIGISERVO est un décodeur servo multi-protocole, entièrement programmable. Le décodeur a des connectiques pour 4 modèles réduits de servos. De plus, le module dispose de 4 sorties commutateurs on-off supplémentaires, qui peuvent s'actionner simultanément ou séparément, selon la configuration souhaitée.

Le décodeur DIGISERVO est le premier décodeur servo qui fonctionne entièrement sur base de mappage de fonctions (function mapping). Le décodeur voit les "adresses de commutation" comme des fonctions de contrôle pour les différentes sorties. Le décodeur peut utiliser de 1 à 8 "adresses de commutation", selon le mappage qui a été installé.

Chaque adresse qui est reconnue contrôle un commutateur virtuel dans le décodeur.

La commande de commutation 'droite' (vert) met en position allumée, la commande de commutation 'éteindre' (rouge) met en position éteinte.

Il y a deux groupes CV de mappage pour chaque commutateur.

1 groupe avec 3 CVs pour 'on', 1 groupe avec 3 CVs pour 'off'.

Les CVs 141-188 peuvent ensuite être utilisés pour sélectionner lequel des 4 servos ou des sorties décodeur doivent être activées.

Positions des servos

Le décodeur a 4 possibles positions (A, B, C, D) pour chaque servo, qui peuvent être activées grâce au mappage mentionné plus haut. La résolution de ces positions représente 0.4% de la gamme totale de mouvement. Pour un virage complet à 90 degrés, cela signifie 0.36 degrés par étape. Le décodeur utilise les positions A et B par défaut.

Le décodeur peut aussi être installé par servo pour exécuter une oscillation amortie lorsque la position finale est atteinte (simulation de masse).

Sorties commutateurs

Le servo et les sorties commutateurs sont groupés dans le décodeur.

Les sorties commutateurs disposent d'un interrupteur FET à GND. Les sorties commutateurs supplémentaires alimentent le **plus** habituel.

Le moment où ces sorties sont actionnées peut aussi être lié au servo correspondant.

Par exemple, le commutateur peut être activé à l'une des extrémités de la position finale ou dans la position intermédiaire entre les deux positions finales. Ces sorties peuvent être utilisées, par exemple, pour polariser ou déconnecter un relais d'aiguillage pour une section d'arrêt dans le cas d'un signal de contrôle.

Prise en main

En suivant ces étapes, vous pouvez commencer immédiatement à utiliser le décodeur en tant que décodeur servo à 4-canaux avec 4 sorties commutateurs supplémentaires.

Attribuer une adresse au module

Le module DR4024 exige une adresse afin de pouvoir communiquer avec votre centrale de commande. Par défaut le module est fourni avec l'adresse '1' et installé en tant que décodeur servo au format DCC.

- Etape 1: Connectez au même moment le POWER + SIGNAL aux rails ou aux sorties rails (voie) sur votre centrale de commande.
- Etape 2: Indiquez l'adresse de départ que vous voulez attribuer au module sur votre centrale de commande.
- Etape 3: Pressez et maintenez appuyé l'interrupteur de programmation sur le module jusqu'à ce que la LED rouge reste allumée.
- Etape 4: Maintenant passez à l'adresse que vous avez entrée dans votre centrale de commande.
- Etape 5: Si le module est correctement connecté, la LED s'éteindra après que vous soyez passé à l'adresse voulue.
- Etape 6: La première sortie servo (OUT1) s'est donc vue attribuer l'adresse que vous avez choisie. Tous les servos suivants doivent se voir attribuer des chiffres supérieurs.
Exemple: Vous avez programmé le module à l'adresse 56, donc **S1** s'est vu attribué l'adresse 56, **S2** le n°57, **S3** le n°58, **S4** le n°59, **OUT1** le n°60, **OUT2** le n°61, **OUT3** le n°62 et **OUT4** le n°63.

Etant donné que le décodeur est multi-protocole et est adapté au DCC et à Marklin Motorola, le choix d'une adresse sélectionne également le protocole. En recevant une commande de commutation, comme indiqué dans les étapes ci-dessus, le décodeur identifie le protocole qui est utilisé, et le garde en mémoire.

IMPORTANT!

En mode **DCC**, vous pouvez choisir n'importe quelle adresse de départ et le module attribuera automatiquement aux sorties suivantes une adresse supérieure en augmentant successivement de 1. Le protocole **Motorola** travaille par groupes de 8 chiffres. Vous ne pouvez pas choisir une adresse de milieu de groupe en tant qu'adresse de départ. **EXEMPLE:** Adresse 1-8 ou 9-16 ou 17-24, etc.

Retour du module aux réglages d'usine avec la programmation POM

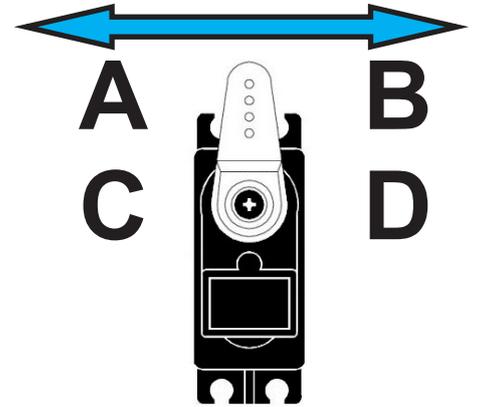
Suivez les étapes ci-dessous pour revenir aux réglages d'usines sur le module, avec la programmation POM.

- Etape 1: Connectez le signal d'entrée sur le décodeur aux sorties rails de votre centrale de commande
- Etape 2: Vérifiez que le module est alimenté en voltage par l'entrée 'power' sur le module.
(Vous pouvez aussi connecter ensemble les entrées **power** et **signal**)
- Etape 3: Réglez votre centrale de commande sur le mode de programmation POM
(Vous trouverez plus d'informations sur le POM dans le manuel d'utilisation de votre centrale de commande)
- Etape 5: Choisissez **loc address 9999** sur votre centrale de commande
- Etape 6: Appuyez une fois sur le commutateur de votre module jusqu'à ce que la LED rouge s'allume
- Etape 7: Programmez la valeur décimale 8 à la CV8
- Etape 8: Appuyez une fois sur le commutateur de votre module, la LED s'éteint
- Etape 9: Il est important lors d'un RESET que le module ne soit pas alimenté en voltage pendant un court moment. Pour cela, déconnectez à la fois les entrées power et signal et patientez 3 à 5 secondes.
- Etape 10: Le courant peut alors être reconnecté et le module sera revenu à ses réglages d'usines.
ATTENTION! Le décodeur a de nouveau l'adresse 1.

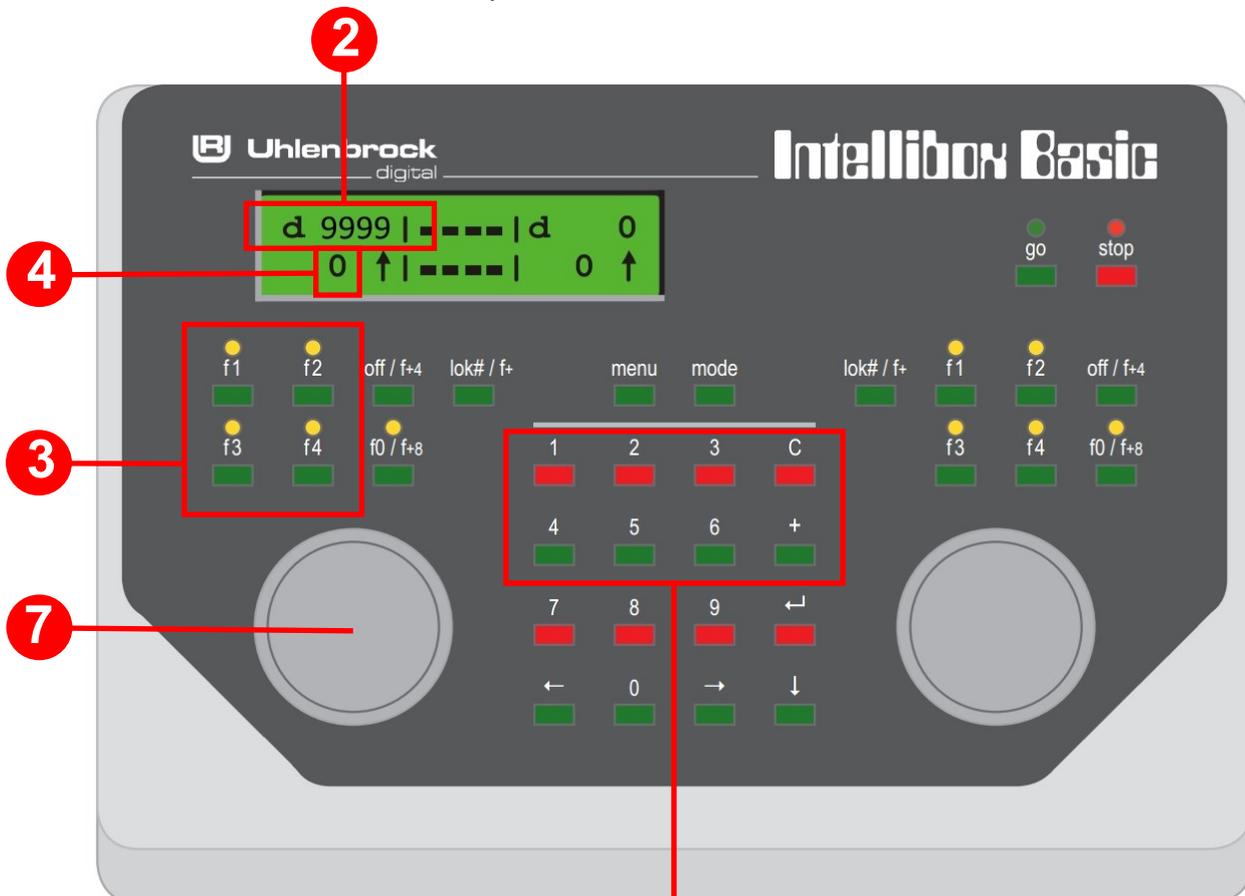
Réglage des positions du servo

Suivez cette procédure pour régler les servos:

1. Branchez le décodeur à l'alimentation et à la centrale de commande
2. Réglez votre centrale de commande à la **loc address** 9999 (128 pas DCC)
3. Eteindre F1, F2, F3 et F4 sur votre centrale de commande
4. Réglez la vitesse à **0**
5. Utilisez le servo que vous souhaitez programmer
6. Appuyer sur l'interrupteur du module. La LED va s'allumer.
Le servo sélectionné se déplace dans la position centrale.
7. Tournez le cadran (7) dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à placer le servo dans la position voulue A.
8. **Allumez puis éteignez** F1 afin d'enregistrer la position A dans le module.
9. Changez le sens de la marche sur la centrale de commande en appuyant une fois sur le cadran (7)
10. Tournez le cadran (7) dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à placer le servo dans la position voulue B
11. **Allumez puis éteignez** F2 afin d'enregistrer la position B dans le module.
12. Changez le sens de la marche sur le centrale de commande en appuyant une fois sur le cadran (7)
13. Tournez le cadran (7) dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à placer le servo dans la position voulue C.
14. **Allumez puis éteignez** F3 afin d'enregistrer la position C dans le module.
15. Changez le sens de la marche sur la centrale de commande en appuyant une fois sur le cadran (7)
16. **Allumez puis éteignez** F4 afin d'enregistrer la position D dans le module.
Important: lorsque le décodeur enregistrera une position, la LED s'éteindra brièvement pour confirmer que la position a été enregistrée.
18. Appuyer sur le bouton du module pour quitter la programmation du module.
19. Répétez les étapes décrites ci-dessus pour chaque sortie servo.



CONSEIL: Vous sélectionnez automatiquement le servo suivant avec F0 / éteindre et rallumer la lumière.



Modifier les réglages (CVs) sur le décodeur

Le changement de réglages tels que délais de commutation ou le choix de l'un des nombreux pré-réglages en CV47 peut être effectué de deux manières différentes, comme décrit ci-dessous.

Programmation de CV / lecture par la voie de programmation

Cette méthode de programmation est communément utilisée mais peut s'avérer compliquée.

Le module servo DR4024 est équipé d'une résistance de charge interne. Vous n'avez donc pas besoin de raccorder une résistance externe au module.

- Etape 1 : Connectez à la fois les entrées **power** et **signal** sur le décodeur aux entrées rails de votre centrale de commande.
- Etape 2 : Appuyez et maintenez l'interrupteur de programmation sur le module jusqu'à ce que la LED rouge reste allumée.
- Etape 3 : Maintenant connectez à la fois les entrées power et signal sur le décodeur aux sorties programmation de votre centrale de commande.
- Etape 4 : Vous pouvez alors modifier les CVs de votre choix avec la programmation CV-byte ou CV-bit.
(Reportez-vous au manuel d'information de votre centrale de commande pour plus d'informations sur la programmation CV-byte ou CV-bit.)
- Etape 6 : Appuyez sur l'interrupteur de programmation sur le module jusqu'à ce que la LED rouge s'éteigne.
- Etape 7 : Vos modifications sont enregistrées et le module est prêt à l'emploi.

Programmation de CV par la voie principale (POM)

Une autre méthode de programmation est POM (Program On Main). Avec ce type de programmation, vous pouvez simplement connecter le module sur la voie sans ce travail laborieux de connexions ou d'ajout des résistances tel qu'il est nécessaire lorsque l'on programme via la voie de programmation séparée.

- Etape 1 : Connectez l'entrée **signal** sur le décodeur aux sorties rails de votre centrale de commande.
- Etape 2 : Assurez-vous que le module est alimenté en voltage via l'entrée power du module.
(Vous pouvez aussi connecter ensemble les entrées **power** et **signal**)
- Etape 3 : Réglez votre centrale de commande sur le mode de programmation POM
(vous trouverez plus d'informations sur le POM dans le manuel d'utilisation de votre centrale de commande)
- Etape 5 : Choisissez **loc address 9999** sur votre centrale de commande
- Etape 6 : Appuyez une fois sur le commutateur de votre module jusqu'à ce que la LED rouge s'allume
- Etape 7 : Programmez les CVs souhaités sur le module
- Etape 8 : Appuyez une fois sur le commutateur de votre module jusqu'à ce que la LED s'éteigne.
- Etape 9 : Le module est prêt à être utilisé avec les nouveaux réglages.

ATTENTION! Dans certains cas il peut être nécessaire de redonner une adresse au module DR4024 en suivant les instructions 'Attribuer une adresse au module' figurant à la page 29 de ce manuel.

LISTE DE CV

CV	Définition du CV	Portée	Valeur										
7	Version du décodeur		134										
8	ID Fabricant la valeur '8' ramène le boîtier aux réglages d'usine.		42										
17	Longue adresse octet de poids fort (high byte)	192-255	231										
18	Longue adresse octet de poids faible (low byte)	0-255	15										
47	Préréglages Ecriture seule	0 – 3	n/a										
<p>Le module DR4024 possède quatre préréglages qui facilitent la programmation. Chaque préréglage configure entièrement le module sans que vous ne deviez modifier chaque CV manuellement. Une information détaillée concernant les préréglages peut être trouvée page 35.</p>													
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Valeur</th> <th>Fonction</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Préréglage 0 ----> 4 servos (1-4) et 4 sorties commutateurs séparées (5-8)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Préréglage 1 ----> 4 servos (1-4) avec des sortie commutateurs connectés (1-4)</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Préréglage 2 ----> 4 servos avec <u>simulation de masse</u> (1-4) et 4 sorties commutateurs séparées (5-8)</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Préréglage 3 ----> Traversée avec AHOB, 2 barrières et simulation de masse</td> </tr> </tbody> </table>				Valeur	Fonction	0	Préréglage 0 ----> 4 servos (1-4) et 4 sorties commutateurs séparées (5-8)	1	Préréglage 1 ----> 4 servos (1-4) avec des sortie commutateurs connectés (1-4)	2	Préréglage 2 ----> 4 servos avec <u>simulation de masse</u> (1-4) et 4 sorties commutateurs séparées (5-8)	3	Préréglage 3 ----> Traversée avec AHOB, 2 barrières et simulation de masse
Valeur	Fonction												
0	Préréglage 0 ----> 4 servos (1-4) et 4 sorties commutateurs séparées (5-8)												
1	Préréglage 1 ----> 4 servos (1-4) avec des sortie commutateurs connectés (1-4)												
2	Préréglage 2 ----> 4 servos avec <u>simulation de masse</u> (1-4) et 4 sorties commutateurs séparées (5-8)												
3	Préréglage 3 ----> Traversée avec AHOB, 2 barrières et simulation de masse												
112	Fréquence de clignotement des sorties commutateurs avec le mode 7 actif en CV117 - CV120. La valeur 20 est de 90x par minute.	0-255	20										
113	Les CVs 113-116 ont les mêmes fonctions pour les servos 1-4, respectivement.	0-255	2										
116	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Mode</th> <th>Fonction</th> <th>Valeur</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0-3</td> <td>Réglez le pas du servo. La valeur 15 est la plus rapide; La valeur 0 est la plus lente.</td> <td>2 0-15</td> </tr> <tr> <td>4-7</td> <td>Réglez l'accélérateur du servo. La valeur 15 est la plus petite et la valeur 0 est la plus grande. 0 correspond à 50 pas par seconde. 1 = 25/s, 2 = 12/s, 3 = 5/s, 4 = 4/s. Etc... Valeur maximale 15 = 1 pas / seconde. Le dernier réglage combiné avec les modes 0-3 réglé sur 0 fait alterner le servo entre les deux positions extrêmes en 126 secondes !</td> <td>0 (0-15) *16</td> </tr> </tbody> </table>	Mode	Fonction	Valeur	0-3	Réglez le pas du servo. La valeur 15 est la plus rapide; La valeur 0 est la plus lente.	2 0-15	4-7	Réglez l' accélérateur du servo. La valeur 15 est la plus petite et la valeur 0 est la plus grande. 0 correspond à 50 pas par seconde. 1 = 25/s, 2 = 12/s, 3 = 5/s, 4 = 4/s. Etc... Valeur maximale 15 = 1 pas / seconde. Le dernier réglage combiné avec les modes 0-3 réglé sur 0 fait alterner le servo entre les deux positions extrêmes en 126 secondes !	0 (0-15) *16			
Mode	Fonction	Valeur											
0-3	Réglez le pas du servo. La valeur 15 est la plus rapide; La valeur 0 est la plus lente.	2 0-15											
4-7	Réglez l' accélérateur du servo. La valeur 15 est la plus petite et la valeur 0 est la plus grande. 0 correspond à 50 pas par seconde. 1 = 25/s, 2 = 12/s, 3 = 5/s, 4 = 4/s. Etc... Valeur maximale 15 = 1 pas / seconde. Le dernier réglage combiné avec les modes 0-3 réglé sur 0 fait alterner le servo entre les deux positions extrêmes en 126 secondes !	0 (0-15) *16											
117	<p>Les CVs 117-120 ont les mêmes fonctions pour les sorties commutateurs 1-4, respectivement. Sortie commutateur 2 (OUT 6)</p> <p>Les modes 0-1 règlent le délais de commutation pour la position 'on' du commutateur logique associé. Les bits 4-5 règlent le délais de commutation pour la position 'off' du commutateur logique correspondant.</p> <p>Bit 0 = actionne le servo indépendamment Bit 1 = actionne lorsque que le servo correspondant atteint la position A Bit 2 = actionne lorsque que le servo correspondant atteint la position B Bit 3 = actionne lorsque que le servo correspondant atteint le point du milieu entre les positions A et B</p> <p>Le mode 7 produit du clignotement à la fréquence réglée dans le CV 112</p>	0-255	0										

CV	Définition du CV	Portée	Valeur
118	Sortie commutateur 2 (OUT 6) Pour les réglages voir CV117	0-255	0
119	Sortie commutateur 3 (OUT 7) Pour les réglages voir CV 117	0-255	0
120	Sortie commutateur 4 (OUT 8) Pour les réglages voir CV 117	0-255	0
121	Position A pour le servo 1 Les CVs 121-136 contiennent les différentes positions finales des servos. Chaque servo possède 4 positions finales : A, B, C, D. Ces positions finales peuvent être sélectionnées grâce à la fonction mappage (voir page 34)	0-255	224
122	Position C pour le servo 1	0-255	176
123	Position B pour le servo 1	0-255	32
124	Position D pour le servo 1	0-255	80
125	Position A pour le servo 2	0-255	224
126	Position C pour le servo 2	0-255	176
127	Position B pour le servo 2	0-255	32
128	Position D pour le servo 2	0-255	80
129	Position A pour le servo 3	0-255	224
130	Position C pour le servo 3	0-255	176
131	Position B pour le servo 3	0-255	32
132	Position D pour le servo 3	0-255	80
133	Position A pour le servo 4	0-255	224
134	Position C pour le servo 4	0-255	176
135	Position B pour le servo 4	0-255	32
136	Position D pour le servo 4	0-255	80
137	Les CVs 137-140 contiennent les valeurs de simulation de masse. Si la valeur n'est pas égale à 0, le servo va alternativement ajouter et soustraire cette valeur à la position finale, où la valeur est aussi réduite d'1 à chaque fois, jusqu'à ce que la valeur atteigne 0. Ceci fait osciller le servo d'avant en arrière de moins en moins à mesure qu'il approche sa position finale. Un pré requis pour que ceci fonctionne est que cette position finale + la valeur de rebond soit inférieur à 225 et que position finale - la valeur de rebond soit supérieur à 0.	0-63	0
138	Valeur de simulation de masse pour le servo 2 (voir CV137)	0-63	0
139	Valeur de simulation de masse pour le servo 3 (voir CV137)	0-63	0
140	Valeur de simulation de masse pour le servo 4 (voir CV137)	0-63	0

Mappage de fonctions (function mapping)

Le tableau ci-dessous montre comment relier les différentes sorties sur le module DR4024 (1-8) aux interrupteurs de commutation de votre centrale de commande. Cela peut être utilisé lorsque vous voulez actionner plusieurs sorties simultanément avec un bouton. Si vous souhaitez actionner plusieurs sorties dans un même groupe avec un bouton de fonction, vous cumulez les valeurs.

Exemple 1 (gris): Le bouton 2 allume le servo 1 en position A ON
Programmer la valeur valeur 1 à CV147

Exemple 2 (noir): Le bouton 3 allume le servo 2 en position C ON
Programmer la valeur 4 à CV154

Exemple combiné: Le bouton 6 allume le servo 3 en position A + le servo 4 en position B + SORTIE 8
ON
Programmer les valeurs $16 + 128 = 144$ à CV171 et la valeur 8 à CV173

	Statut	CV (A+B)	CV (C+D)	SORTIE	POSITIONS SERVO A, B, C, D							
					S1 (A)	S1 (B)	S2 (A)	S2 (B)	S3 (A)	S3 (B)	S4 (A)	S4 (B)
					A	B	A	B	A	B	A	B
					C	D	C	D	C	D	C	D
					OUT 5	OUT 6	OUT 7	OUT 8				
Bouton 1	ON	141	142	143	1	2	4	8	16	32	64	128
	OFF	144	145	146	1	2	4	8	16	32	64	128
Bouton 2	ON	147	148	149	1	2	4	8	16	32	64	128
	OFF	150	151	152	1	2	4	8	16	32	64	128
Bouton 3	ON	153	154	155	1	2	4	8	16	32	64	128
	OFF	156	157	158	1	2	4	8	16	32	64	128
Bouton 4	ON	159	160	161	1	2	4	8	16	32	64	128
	OFF	162	163	164	1	2	4	8	16	23	64	128
Bouton 5	ON	165	166	167	1	2	4	8	16	32	64	128
	OFF	168	169	170	1	2	4	8	16	32	64	128
Bouton 6	ON	171	172	173	1	2	4	8	16	32	64	128
	OFF	174	175	176	1	2	4	8	16	32	64	128
Bouton 7	ON	177	178	179	1	2	4	8	16	32	64	128
	OFF	180	181	182	1	2	4	8	16	32	64	128
Bouton 8	ON	183	184	185	1	2	4	8	16	32	64	128
	OFF	186	187	188	1	2	4	8	16	32	64	128

* Les nombres VERTS sont les réglages standards de l'usine pour le SERVO 1-4

* Les nombres ROUGES sont les réglages standards de l'usine pour la SORTIE 5-8

PREREGLAGES

Il y a quatre CVs pré-réglés pour faciliter un peu la programmation.

Les pré-réglages sont programmés en CV47. Ce CV en écriture seule établira automatiquement un nombre d'effets standard. Vous ne pouvez pas lire ce CV ultérieurement.

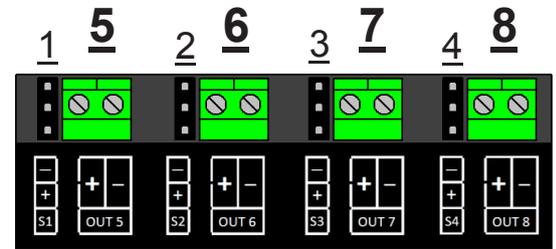
PREREGLAGE 0 (STANDARD)

4 servos (1-4) et 4 sorties commutateurs distinctes (5-8)

Le pré-réglage 0 donne automatiquement 8 sorties au module.

1-4 sont réservés pour les 4 sorties servo.

5-8 sont réservés pour les 4 sorties commutateurs supplémentaires OUT5 - OUT8.

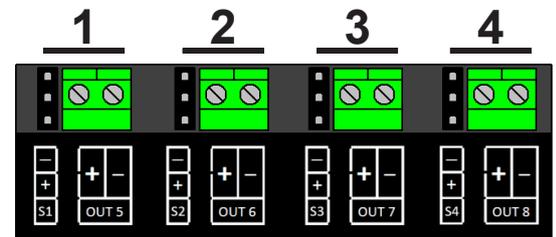


PREREGLAGE 1

4 servos (1-4) avec les sorties commutateurs connectées (1-4)

Le pré-réglage 1 donne automatiquement 4 adresses au module (1-4).

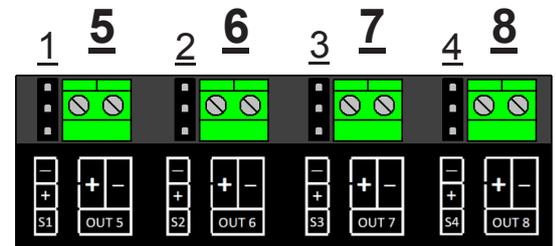
Les sorties commutateurs supplémentaires sont couplées avec les sorties servo, grâce à quoi la sortie commutateur supplémentaire s'allumera lorsque le servo atteint la position du milieu. Ce pré-réglage est conçu pour quand vous attachez un relais d'aiguillage pour polarisation à la sortie commutateur.



PREREGLAGE 2

4 servos avec simulation de masse (1-4) et 4 sorties commutateurs distinctes (5-8)

Le pré-réglage 2 donne automatiquement 8 sorties au module. Les 1-4 sont réservées pour les sorties servo S1-S4, grâce à quoi la mass simulation est automatiquement activée sur chaque sortie servo. Les 5-8 sont réservées aux 4 sorties commutateurs supplémentaires OUT5 - OUT8.

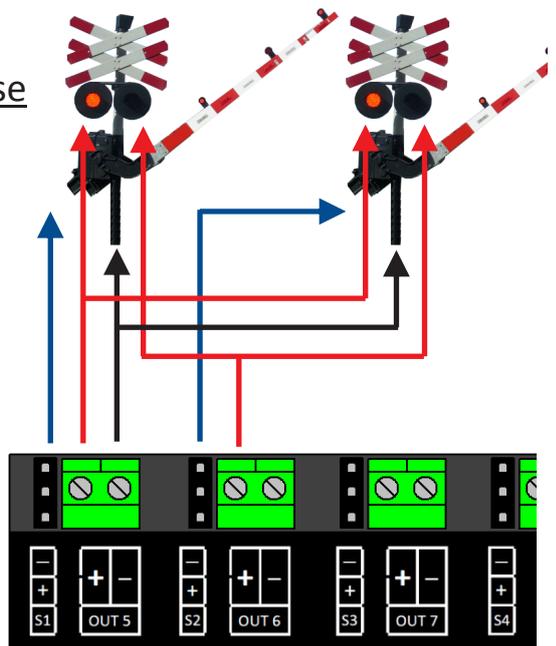


PREREGLAGE 3

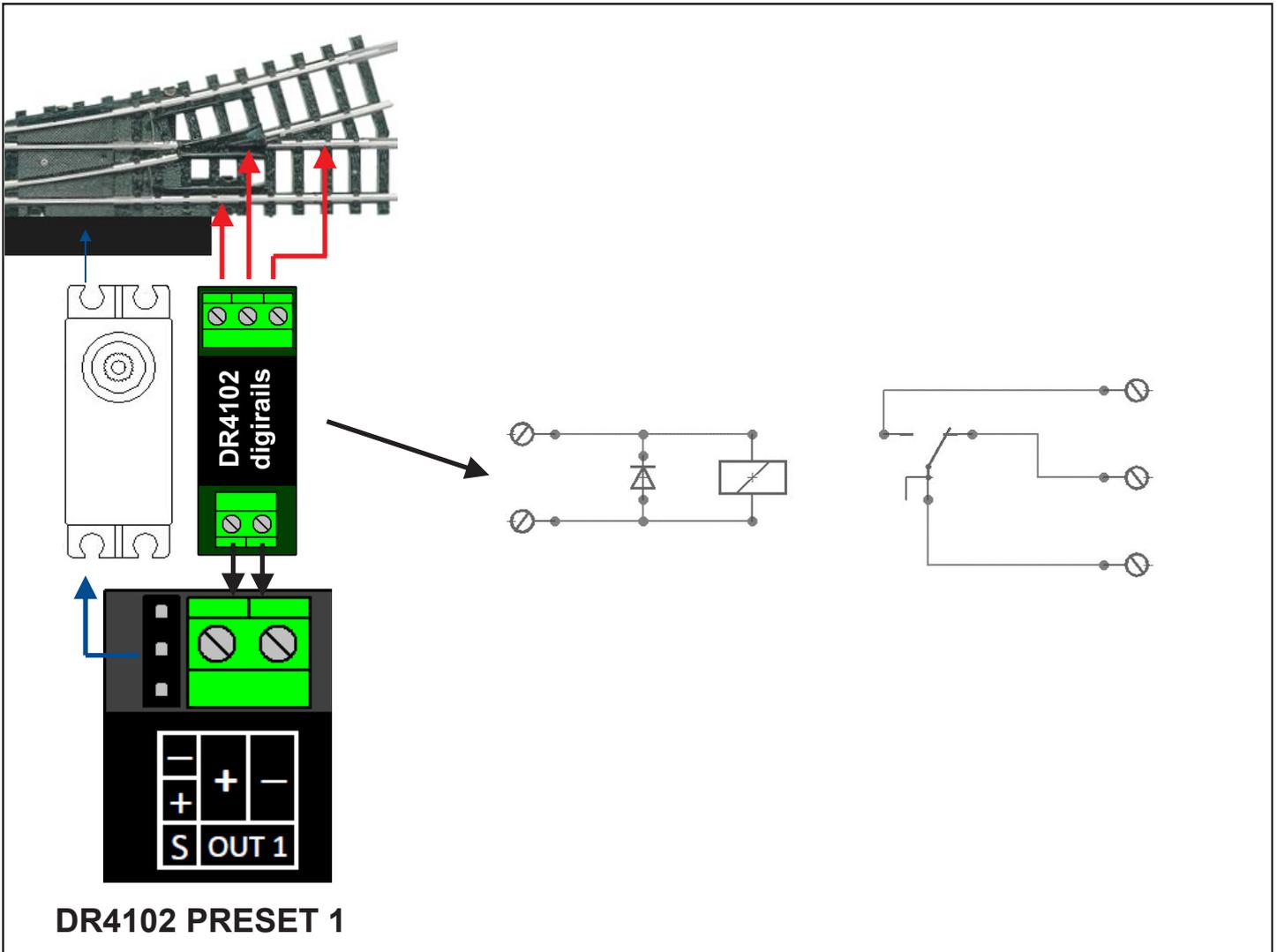
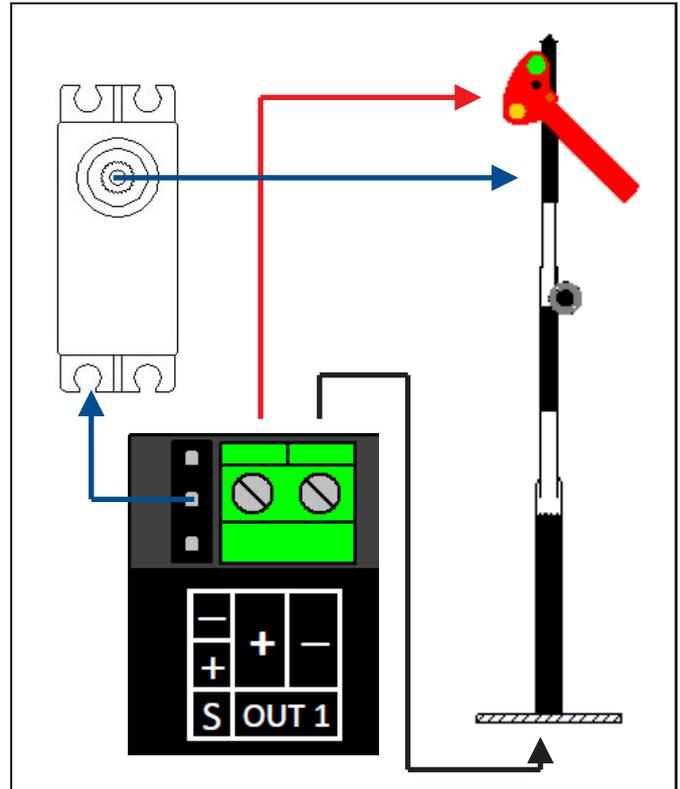
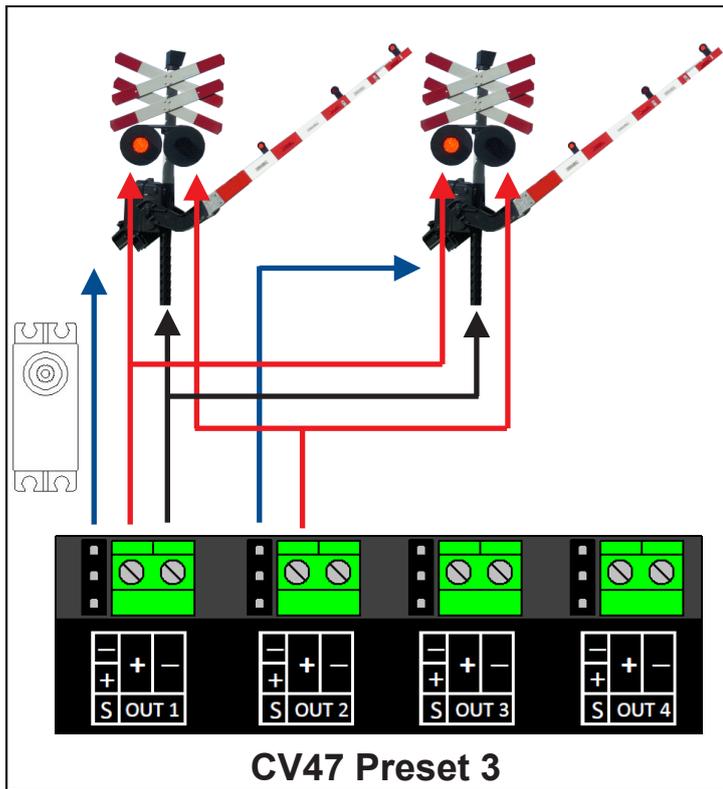
Traversière avec AHOB, 2 barrières et simulation de masse

Laissez aller votre imagination en utilisant les pré-réglages comme point de départ pour mettre en place d'autres effets. Par exemple, vous pouvez utiliser le pré-réglage 2 comme base pour un signal qui influence le comportement du train : ajustez la fonction mappage de façon à ce que les sorties s'actionnent en même temps que les servos et configurez de telle sorte que cela s'actionne lorsque le mode vert est atteint.

Important: La vitesse et les positions finales du servo ne sont pas définies par les pré-réglages!



Aansluitvoorbeelden / Connection examples
 Anschlussbeispiele / Exemples de connexion



Korte beschrijving

De DIGISERVO decoder is een volledig programmeerbare 'servo' decoder. Iedere uitgang heeft ook nog een extra schakel uitgang om bijvoorbeeld een lamp of ontkoppelrail te schakelen.

Tevens is iedere uitgang softwarematig te kalibreren wat het monteren van servo's een stuk makkelijker maakt omdat deze na montage in te stellen zijn. Ook de DIGISERVO decoder is de eerste servo decoder die werkt op basis van functie-mapping. De decoder ziet de 'wisseladressen' als stuurfuncties voor de diverse uitgangen. Afhankelijk van de ingestelde mapping kan de decoder 1 tot 8 'wissel' adressen in beslag nemen.

Kurzbeschreibung

Der DIGISERVO Decoder ist ein voll programmierbarer Servo-Decoder. Jeder Ausgang verfügt auch über einen zusätzlichen Schaltausgang um z.B. ein Licht oder ein Entkupplungsgeleis zu schalten. Jeder Ausgang kann auch mit Hilfe einer Software kalibriert werden. Das macht die Anbringung von Servos deutlich einfacher, da sie nach der Montage eingestellt sind. Der DIGISERVO Decoder ist der erste Servo-Decoder, der auf Basis von Funktionsmapping arbeitet. Der Decoder erkennt die „Schaltadressen“ als Kontrollfunktionen der verschiedenen Ausgänge. Je nach erstelltem Mapping, kann der Decoder ein bis acht „Schaltadressen“ nutzen.

Short description

The DIGISERVO decoder is a fully programmable servo decoder. Each output also has an extra switching output to switch eg a light or decoupling track.

In addition, each output can be calibrated with software which makes installing the servos easier as they can be set up after they have been installed. The DIGISERVO decoder is the first servo decoder that works on the basis of function mapping. The decoder sees the 'switching addresses' as control functions for the various outputs. The decoder can use 1 to 8 'switching addresses' depending on the mapping that has been set up.

Courte description

Le décodeur DIGISERVO est un décodeur servo entièrement programmable. Chaque sortie a également une sortie commutateur supplémentaire, tel qu'une lampe ou un rail découpleur. De plus, chaque sortie peut être calibrée par logiciel, ce qui facilite l'installation des servos puisqu'ils peuvent être réglés après avoir été installés. Le décodeur DIGISERVO est le premier décodeur servo qui fonctionne sur base de mappage de fonctions (function mapping). Le décodeur voit les "adresses de commutation" comme des fonctions de contrôle pour les différentes sorties. Le décodeur peut utiliser de 1 à 8 "adresse de commutation" en fonction du mappage qui a été installé.

