

CV fil: C:\Users\Erik\Documents\Lenz\Mine egne dekodere\Eriks Uhlenbrock servodekoder 67800 111-114.xml gemt 26-12-2014 11:37:17

Dekoder navn: Uhlenbroch 67800 Servodekoder afkoblingsramper 111-114

Dekoder konfiguration

CV	Værdi	Default	Navn	Beskrivelse
112	3	0	Software version	Software version Den anvendte processor kan opdateres.
113	85	85	Fremstiller	Værdien i dette register angiver fremstilleren af dekoderen. Ethvert firma, der fremstiller DCC-dekodere, har sit eget nummer. Uhlenbrock har nummer 85. En liste med fremstillernumre findes f.eks. på NMRAs hjemmeside (www.nmra.org). Denne CV kan kun læses, ikke skrives.
119	0	15	Dekoder konfiguration	Bit 1-4 (0-3) angiver, om der på udgangen skal være spænding hele tiden eller kun under bevægelse (stilletiden). Bit 5-7 (4-6) anvendes ikke. Bit 8 (7) angiver styreprotokol.
	Bit1=0	1	Udgang 1. 1=Altid spænding. 0=kun bevægelse	
	Bit2=0	1	Udgang 2. 1=Altid spænding. 0=kun bevægelse	
	Bit3=0	1	Udgang 3. 1=Altid spænding. 0=kun bevægelse	
	Bit4=0	1	Udgang 4. 1=Altid spænding. 0=kun bevægelse	
	Bit8=0	0	Protokol: 0=DCC, 1=Motorola	

Servoudgang 1 konfiguration

CV	Værdi	Default	Navn	Beskrivelse
120	0	0	1. adresse high order byte	1. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 8
121	111	1	1. adresse low order byte	1. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255
122	40	30	Stop position rød 1. adresse	Stop position rød 1. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
123	90	95	Stop position grøn 1. adresse	Stop position grøn 1. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
124	5	40	Stilletid	Tidskonstant for ét servoskridt Kørselstid = (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) * stilletid * 1 ms F.eks. Kørselstid = 2,6 sek = (95-30) * 40 * 1ms (dette er default-værdierne)
125	0	0	Vippeudslag 1. adresse stilling rød	Stilletid = ønskede kørselstid i msek / (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) Minimum 0 Maksimum 255 Vippeudslag 1. adresse stilling rød Bemærk, at stoppositioner for 2. adresse ikke anvendes, hvis vippeudslag er forskellig fra 0 Vippeudslaget er det antal trin, som dekoderen bevæger sig ud over stoppositionen Minimum 0 Maksimum 127

126	0	0	Vippetid 1. adresse stilling rød	Vippetid 1. adresse stilling rød
127	0	0	Vippeudslag 1. adresse stilling grøn	Den tid i millisek, som vipningen til endelig stilling tager. Minimum 0 Maksimum 255 Vippeudslag 1. adresse stilling grøn Bemærk, at stoppositioner for 2. adresse ikke anvendes, hvis vippeudslag er forskellig fra 0 Vippeudslaget er det antal trin, som dekodere bevæger sig ud over stoppositionen Minimum 0 Maksimum 127 Vippetid 1. adresse stilling grøn
128	0	0	Vippetid 1. adresse stilling grøn	Den tid i millisek, som vipningen til endelig stilling tager. Minimum 0 Maksimum 255
160	0	0	2. adresse high order byte	2. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255
161	0	0	2. adresse low order byte	2. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255
162	0	0	Stop position rød 2. adresse	Stop position rød 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
163	0	0	Stop position grøn 2. adresse	Stop position grøn 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
Servoudgang 2 konfiguration				
CV	Værdi	Default	Navn	Beskrivelse
130	0	0	1. adresse high order byte	1. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 8
131	112	3	1. adresse low order byte	1. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255
132	90	30	Stop position rød 1. adresse	Stop position rød 1. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
133	40	95	Stop position grøn 1. adresse	Stop position grøn 1. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
134	5	40	Stilletid	Tidskonstant for ét servoskridt Kørselstid = (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) * stilletid * 1 ms F.eks. Kørselstid = 2,6 sek = (95-30) * 40 * 1ms (dette er default-værdierne) Stilletid = ønskede kørselstid i msec / (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) Minimum 0 Maksimum 255
135	0	0	Vippeudslag 1. adresse stilling rød	Vippeudslag 1. adresse stilling rød Bemærk, at stoppositioner for 2. adresse ikke anvendes, hvis vippeudslag er forskellig fra 0

136	0	0	Vippetid 1. adresse stilling rød	Vippeudslaget er det antal trin, som dekoderen bevæger sig ud over stoppositionen Minimum 0 Maksimum 127 Vippetid 1. adresse stilling rød
137	0	0	Vippeudslag 1. adresse stilling grøn	Den tid i millisek, som vipningen til endelig stilling tager. Minimum 0 Maksimum 255 Vippeudslag 1. adresse stilling grøn
Bemærk, at stoppositioner for 2. adresse ikke anvendes, hvis vippeudslag er forskellig fra 0				
138	0	0	Vippetid 1. adresse stilling grøn	Vippeudslaget er det antal trin, som dekoderen bevæger sig ud over stoppositionen Minimum 0 Maksimum 127 Vippetid 1. adresse stilling grøn
170	0	0	2. adresse high order byte	Den tid i millisek, som vipningen til endelig stilling tager. Minimum 0 Maksimum 255 2. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.
171	0	0	2. adresse low order byte	Minimum 0 Maksimum 255 2. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.
172	0	0	Stop position rød 2. adresse	Minimum 0 Maksimum 255 Stop position rød 2. adresse.
173	0	0	Stop position grøn 2. adresse	Minimum 0 Maksimum 127 Stop position grøn 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
Servoudgang 3 konfiguration				
CV	Værdi	Default	Navn	Beskrivelse
140	0	0	1. adresse high order byte	1. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 8
141	113	5	1. adresse low order byte	1. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255
142	40	30	Stop position rød 1. adresse	Stop position rød 1. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
143	80	95	Stop position grøn 1. adresse	Stop position grøn 1. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
144	5	40	Stilletid	Tidskonstant for ét servoskridt
Kørselstid = (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) * stilletid * 1 ms				
F.eks. Kørselstid = 2,6 sek = (95-30) * 40 * 1ms (dette er default-værdierne)				
Stilletid = ønskede kørselstid i msek / (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød)				
Minimum 0 Maksimum 255				

145	0	0	Vippeudslag 1. adresse stilling rød	Vippeudslag 1. adresse stilling rød Bemærk, at stoppositioner for 2. adresse ikke anvendes, hvis vippeudslag er forskellig fra 0 Vippeudslaget er det antal trin, som dekoderen bevæger sig ud over stoppositionen Minimum 0 Maksimum 127
146	0	0	Vippetid 1. adresse stilling rød	Vippetid 1. adresse stilling rød Den tid i millisek, som vipningen til endelig stilling tager. Minimum 0 Maksimum 255
147	0	0	Vippeudslag 1. adresse stilling grøn	Vippeudslag 1. adresse stilling grøn Bemærk, at stoppositioner for 2. adresse ikke anvendes, hvis vippeudslag er forskellig fra 0 Vippeudslaget er det antal trin, som dekoderen bevæger sig ud over stoppositionen Minimum 0 Maksimum 127
148	0	0	Vippetid 1. adresse stilling grøn	Vippetid 1. adresse stilling grøn Den tid i millisek, som vipningen til endelig stilling tager. Minimum 0 Maksimum 255
181	0	0	2. adresse high order byte	2. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255
181	0	0	2. adresse low order byte	2. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255
182	0	0	Stop position rød 2. adresse	Stop position rød 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
183	0	0	Stop position grøn 2. adresse	Stop position grøn 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127

Servoudgang 4 konfiguration

CV	Værdi	Default	Navn	Beskrivelse
150	0	0	1. adresse high order byte	1. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 8
151	114	7	1. adresse low order byte	1. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255
152	40	30	Stop position rød 1. adresse	Stop position rød 1. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
153	80	95	Stop position grøn 1. adresse	Stop position grøn 1. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
154	5	40	Stilletid	Tidskonstant for ét servoskridt Kørselstid = (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) * stilletid * 1 ms F.eks. Kørselstid = 2,6 sek = (95-30) * 40 * 1ms (dette er default-værdierne)

155	0	0	Vippeudslag 1. adresse stilling rød	Stilletid = ønskede kørselstid i msek / (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) Minimum 0 Maksimum 255 Vippeudslag 1. adresse stilling rød Bemærk, at stoppositioner for 2. adresse ikke anvendes, hvis vippeudslag er forskellig fra 0 Vippeudslaget er det antal trin, som dekodere bevæger sig ud over stoppositionen Minimum 0 Maksimum 127 Vippetid 1. adresse stilling rød
156	0	0	Vippetid 1. adresse stilling rød	Den tid i millisek, som vipningen til endelig stilling tager. Minimum 0 Maksimum 255 Vippeudslag 1. adresse stilling grøn Bemærk, at stoppositioner for 2. adresse ikke anvendes, hvis vippeudslag er forskellig fra 0 Vippeudslaget er det antal trin, som dekodere bevæger sig ud over stoppositionen Minimum 0 Maksimum 127 Vippetid 1. adresse stilling grøn
157	0	0	Vippeudslag 1. adresse stilling grøn	Den tid i millisek, som vipningen til endelig stilling tager. Minimum 0 Maksimum 255 Vippeudslag 1. adresse stilling grøn Bemærk, at stoppositioner for 2. adresse ikke anvendes, hvis vippeudslag er forskellig fra 0 Vippeudslaget er det antal trin, som dekodere bevæger sig ud over stoppositionen Minimum 0 Maksimum 127 Vippetid 1. adresse stilling grøn
158	0	0	Vippetid 1. adresse stilling grøn	Den tid i millisek, som vipningen til endelig stilling tager. Minimum 0 Maksimum 255 2. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255 2. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255 Stop position rød 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127 Stop position grøn 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
190	0	0	2. adresse high order byte	2. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255 2. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255 Stop position rød 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127 Stop position grøn 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
191	0	0	2. adresse low order byte	2. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Minimum 0 Maksimum 255 Stop position rød 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127 Stop position grøn 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
192	0	0	Stop position rød 2. adresse	Stop position rød 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127 Stop position grøn 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127
193	0	0	Stop position grøn 2. adresse	Stop position grøn 2. adresse. Minimum 0 Maksimum 127