

CV fil: D:\Users\Erik\Documents\Lenz\Mine egne dekodere\20250801Martofte servodekoder DM4.xml gemt 01-08-2025 13:35:01

Dekoder navn: Uhlenbroch 67810 Servodekoder med relæ Martofte DM4

Dekoder konfiguration

CV	Værdi	Default	Navn	Beskrivelse
112	6	0	Software version	Software version
113	85	85	Fremstiller	Den anvendte processor kan opdateres. Værdien i dette register angiver fremstilleren af dekoderen. Ethvert firma, der fremstiller DCC-dekodere, har sit eget nummer. Uhlenbroch 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
121	103	1	1. adresse low order byte	Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. 1. adresse low order byte
122	75	30	Stop position rød 1. adresse	Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte. Stop position rød 1. adresse.
123	45	95	Stop position grøn 1. adresse	Stop position grøn 1. adresse.
124	15	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	2	0	Tilslutningstidspunkt relæ 1. adresse stilling rød	Stilletid = ønskede kørselstid i msec / (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) Tilslutningstidspunkt for relæet 1. adresse stilling rød
				Bemærk, at tilslutningstidspunkt for 2. adresse altid er i servoens midterstilling
				0 servoens midterstilling 1 servoens slutstilling for position rød 2 servoens slutstilling for position grøn
126	2	0	Tilslutningstidspunkt relæ 1. adresse stilling grøn	Tilslutningstidspunkt for relæet 1. adresse stilling grøn
				Bemærk, at tilslutningstidspunkt for 2. adresse altid er i servoens midterstilling

160	0	0	2. adresse high order byte	0 servoens midterstilling 1 servoens slutstilling for position rød 2 servoens slutstilling for position grøn 2. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.
161	0	0	2. adresse low order byte	2. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.
162	0	0	Stop position rød 2. adresse	Stop position rød 2. adresse.
163	0	0	Stop position grøn 2. adresse	Stop position grøn 2. adresse.
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.
131	121	3	1. adresse low order byte	1. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.
132	20	30	Stop position rød 1. adresse	Stop position rød 1. adresse.
133	127	95	Stop position grøn 1. adresse	Stop position grøn 1. adresse.
134	14	40	Stilletid	Tidskonstant for ét servoskridt
<p>Kørselstid = (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) * stilletid * 1 ms</p> <p>F.eks. Kørselstid = 2,6 sek = (95-30) * 40 * 1 ms (dette er default-værdierne)</p>				
135	0	0	Tilslutningstidspunkt relæ 1. adresse stilling rød	Stilletid = ønskede kørselstid i msek / (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) Tilslutningstidspunkt for relæet 1. adresse stilling rød
<p>Bemærk, at tilslutningstidspunkt for 2. adresse altid er i servoens midterstilling</p>				
136	0	0	Tilslutningstidspunkt relæ 1. adresse stilling grøn	0 servoens midterstilling 1 servoens slutstilling for position rød 2 servoens slutstilling for position grøn Tilslutningstidspunkt for relæet 1. adresse stilling grøn
<p>Bemærk, at tilslutningstidspunkt for 2. adresse altid er i servoens midterstilling</p>				
170	0	0	2. adresse high order byte	0 servoens midterstilling 1 servoens slutstilling for position rød 2 servoens slutstilling for position grøn 2. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.
171	0	0	2. adresse low order byte	2. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.
172	0	0	Stop position rød 2. adresse	Stop position rød 2. adresse.
173	0	0	Stop position grøn 2. adresse	Stop position grøn 2. adresse.

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.																														
141	122	5	1. adresse low order byte	1. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.																														
142	105	30	Stop position rød 1. adresse	Stop position rød 1. adresse.																														
143	1	95	Stop position grøn 1. adresse	Stop position grøn 1. adresse.																														
144	14	40	Stilletid	Tidskonstant for ét servoskridt																														
<p>Kørselstid = (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) * stilletid * 1 ms</p> <p>F.eks. Kørselstid = 2,6 sek = (95-30) * 40 * 1ms (dette er default-værdierne)</p>																																		
145	0	0	Tilslutningstidspunkt relæ 1. adresse stilling rød	Stilletid = ønskede kørselstid i msek / (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) Tilslutningstidspunkt for relæet 1. adresse stilling rød																														
<p>Bemærk, at tilslutningstidspunkt for 2. adresse altid er i servoens midterstilling</p> <p>0 servoens midterstilling 1 servoens slutstilling for position rød 2 servoens slutstilling for position grøn</p>																																		
146	0	0	Tilslutningstidspunkt relæ 1. adresse stilling grøn	Tilslutningstidspunkt for relæet 1. adresse stilling grøn																														
<p>Bemærk, at tilslutningstidspunkt for 2. adresse altid er i servoens midterstilling</p> <p>0 servoens midterstilling 1 servoens slutstilling for position rød 2 servoens slutstilling for position grøn</p>																																		
181	0	0	2. adresse high order byte	2. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.																														
181	0	0	2. adresse low order byte	2. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.																														
182	0	0	Stop position rød 2. adresse	Stop position rød 2. adresse.																														
183	0	0	Stop position grøn 2. adresse	Stop position grøn 2. adresse.																														
<p>Servoudgang 4 konfiguration</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>CV</th> <th>Værdi</th> <th>Default</th> <th>Navn</th> <th>Beskrivelse</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>150</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1. adresse high order byte</td> <td>1. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.</td> </tr> <tr> <td>151</td> <td>123</td> <td>7</td> <td>1. adresse low order byte</td> <td>1. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.</td> </tr> <tr> <td>152</td> <td>120</td> <td>30</td> <td>Stop position rød 1. adresse</td> <td>Stop position rød 1. adresse.</td> </tr> <tr> <td>153</td> <td>5</td> <td>95</td> <td>Stop position grøn 1. adresse</td> <td>Stop position grøn 1. adresse.</td> </tr> <tr> <td>154</td> <td>40</td> <td>40</td> <td>Stilletid</td> <td>Tidskonstant for ét servoskridt</td> </tr> </tbody> </table> <p>Kørselstid = (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) * stilletid * 1 ms</p> <p>F.eks. Kørselstid = 2,6 sek = (95-30) * 40 * 1ms (dette er default-værdierne)</p>					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.	151	123	7	1. adresse low order byte	1. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.	152	120	30	Stop position rød 1. adresse	Stop position rød 1. adresse.	153	5	95	Stop position grøn 1. adresse	Stop position grøn 1. adresse.	154	40	40	Stilletid	Tidskonstant for ét servoskridt
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.																														
151	123	7	1. adresse low order byte	1. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.																														
152	120	30	Stop position rød 1. adresse	Stop position rød 1. adresse.																														
153	5	95	Stop position grøn 1. adresse	Stop position grøn 1. adresse.																														
154	40	40	Stilletid	Tidskonstant for ét servoskridt																														

155	0	0	Tilslutningstidspunkt relæ 1. adresse stilling rød	Stilletid = ønskede kørselstid i msek / (differencen mellem værdierne for Stop position grøn og rød) Tilslutningstidspunkt for relæet 1. adresse stilling rød Bemærk, at tilslutningstidspunkt for 2. adresse altid er i servoens midterstilling 0 servoens midterstilling 1 servoens slutstilling for position rød 2 servoens slutstilling for position grøn
156	0	0	Tilslutningstidspunkt relæ 1. adresse stilling grøn	Tilslutningstidspunkt for relæet 1. adresse stilling grøn Bemærk, at tilslutningstidspunkt for 2. adresse altid er i servoens midterstilling 0 servoens midterstilling 1 servoens slutstilling for position rød 2 servoens slutstilling for position grøn
190	0	0	2. adresse high order byte	2. adresse high order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.
191	0	0	2. adresse low order byte	2. adresse low order byte Den endelige adresse er (high order byte * 256) + low order byte.
192	0	0	Stop position rød 2. adresse	Stop position rød 2. adresse.
193	0	0	Stop position grøn 2. adresse	Stop position grøn 2. adresse.