



CV	Description	Etendue	Valeur*
1	Adresse locomotive	DCC: 1 - 127 Motorola®: 1 - 80	3
2	Vitesse minimum (Changer, jusqu'à ce que la loco se déplace au palier de vitesse 1)	0 - 255	4
3	Accélération	0 - 255	30
4	Inertie de freinage	0 - 255	30
5	Vitesse maximum (doit être supérieure à la CV2)	0 - 255	200
6	Vitesse médiane (doit être supérieure à la CV2 et inférieure à la CV5)	0 - 255	100
7	Version du logiciel (peut être reset mis à jour)	-	différent
8	Identification fabricant (Reset du décodeur CV8 = 8)	différent	162
12	Modes de fonctionnement	Valeur*	
	Bit 0=1 DC (fonctionnement analogique DC) on	*1	
	Bit 2=1 Format de données DCC on	*4	
	Bit 4=1 AC (fonctionnement analogique courant alternatif) on	*16	
	Bit 5=1 Format de données Motorola® on	*32	
	Bit 6=1 Format de données mfx® on	*64	
17	Adresse locomotive longue	1 - 10239	1000
18	17 = Byte à valeur élevée	192 - 231	195
	18 = Byte à valeur faible	0 - 255	232
27	Réglages du signal de freinage (arrêt automatique)	Valeur*	
	Bit 0 = 1 -> ABC rail droit plus positif	1	
	Bit 1 = 1 -> ABC rail gauche plus positif	2	
	Bit 4 = 1 -> DC avec sens de déplacement opposé	16	
	Bit 5 = 1 -> DC avec direction de déplacement égale	32	
29	Configuration selon la norme DCC	Valeur*	
	Bit 0=0 Sens de marche normal	*0	
	Bit 0=1 Sens inverse de la marche	1	
	Bit 1=0 14 pas de vitesse	0	
	Bit 1=1 28 pas de vitesse	*2	
	Bit 2=0 Mode numérique uniquement	0	
	Bit 2=1 ACommutation analogique/numérique automatique	*4	
	Bit 3=0 RailCom® désactivé	0	
	Bit 3=1 RailCom® activé	*8	
	Bit 4=0 Pas de vitesse via CV 2, 5 et 6	*0	
	Bit 4=1 KUtiliser la courbe caractéristique de CV 67 - 94	16	
Bit 5=0 Adresse courte (CV 1)	*0		
Bit 5=1 Adresse longue (CV 17/18)	32		
30	Mémoire d'erreur des sorties de fonctions, du moteur et contrôle de température 1 = Défaut sorties de fonctions, 2 = Défaut de moteur, 4 = Surchauffe	0-7	0

* Réglage d'usine

Affectation des touches de fonction

F0	Eclairage (3x blanc frontale, arrière 1x blanc)	F10	Eclairage de la salle des machines	F20 *	Plaque d'intercirculation
F1	Bruit moteur	F11	Inversion du sens de la marche (version originale). Bruitage complet	F21	Batterie principale
F2	Sifflet	F12	Compresseur	F22	Sifflet chef de train
F3	Eclairage de la cabine, en combinaison avec F0, selon le sens de la marche	F13	Pantographe lever/baisser	F23	Message radio 1
F4 *	Signal d'autorisation (1x rouge en haut)	F14	Frein à main	F24	Message radio 2
F5	Eclairage (3x blanc frontale) Locomotive en tête	F15	Atteler/Dételer	F25	Joins de rails
F6	Eclairage (1x rouge arrière) Locomotive en pousse	F16	Sablère	F26	Grincement dans les courbes
F7	Mode manoeuvre (3x blanc frontale et arrière)	F17	Porte de la salle des machines	F27	Réglage du volume
F8	Locomotive à vide (3x blanc frontale, 1x rouge arrière) en combinaison avec F0	F18	Fenêtre cabine	F28	Son désactivé
F9 *	Flash commutateur	F19	Porte cabine		

* selon la version

PIKO Spielwaren GmbH
Lutherstr. 30
96515 Sonneberg
GERMANY

56585-90-7001_2021



#56585 PIKO SmartDecoder 4.1 sonorisé PluX22
pour Locomotives électriques Re 4/4 I SBB
Multi-protocole, y compris la capacité mfx®



REMARQUE: Le mode d'emploi détaillé du PIKO SmartDecoder XP 5.1 se trouve dans notre Webshop au format PDF sur la page de l'article correspondant. Toutes les possibilités de votre nouveau PIKO SmartDecoder XP 5.1 y sont décrites en détail.

Description

Ce PIKO SmartDecoder XP 5.1 Sound PluX22 est un décodeur de son multi-protocole compact et très puissant de la dernière génération avec des sons 12 bits et une fréquence d'échantillonnage élevée, 8 canaux de son, une puissance de sortie de 2,5 watts et une profondeur de mémoire nettement accrue. Le décodeur de son offre une expérience sonore sans bruit au plus haut niveau. Il est conforme aux normes RCN actuelles dans tous les domaines et peut être utilisé dans les systèmes numériques DCC, mfx® et Motorola®. En outre, il fonctionne également en mode analogique avec une tension continue ou alternative. Le décodeur sonore est compatible avec RailCom® et RailCom Plus®. L'innovant PIKO SmartDecoder XP 5.1 Sound avec de nombreuses fonctions de section de freinage reconnaît automatiquement le mode de fonctionnement respectif et dispose de nombreuses possibilités de réglage pour les fonctions supplémentaires.

Le décodeur sonore commandé par la charge fonctionne avec une commande de moteur auto-adaptative fondamentalement nouvelle pour un fonctionnement doux et silencieux et convient donc non seulement aux moteurs à courant continu, mais aussi aux moteurs à armature de cloche jusqu'à une consommation de courant continu de 1,2 A. Des courants de moteur plus élevés à court terme, jusqu'à 2 A, sont bien tolérés. Le décodeur sonore maîtrise le freinage ABC, l'inverseur automatique ABC ainsi que la vitesse lente ABC. La caractéristique du moteur est réglée via la vitesse minimale, moyenne et maximale (caractéristique simple) ou via la caractéristique étendue avec des réglages individuels pour 28 pas de vitesse. Le décodeur sonore dispose de deux sorties d'éclairage dépendant de la direction, ainsi que de sept sorties supplémentaires à fonction spéciale qui peuvent être commutées par des touches de fonction jusqu'à F68 (DCC). L'engin de manoeuvre avec une plage de vitesse lente étendue, les trois temporisations de démarrage et de freinage possibles ainsi que les nombreux sons du véhicule peuvent également être activés par des touches de fonction. La partie sonore peut contrôler les sorties de fonctions fixes ainsi que la sortie moteur du décodeur. Par exemple, l'éclairage d'une locomotive diesel vacille lorsque le moteur est mis en marche. Le PIKO SmartDecoder XP 5.1 bénéficie d'une gestion de l'alimentation perfectionnée en cas de perte de tension de courte durée.

Connexion du SmartDecoder XP 5.1 PIKO

Enlever le bouchon de la prise de l'interface PluX 22 du véhicule. Enfiler avec précaution le décodeur de la locomotive dans la prise de l'interface. Remarquer le code au-dessus du PIN 11 manquant pour le positionnement. S'assurer qu'il n'y a aucune connexion conductrice possible. S'assurer qu'aucun court-circuit ne peut se produire, même après réassemblage de la locomotive. La première utilisation doit s'effectuer sur la voie de programmation lorsque le mode programmation de l'unité de contrôle est appelé. Habituellement, des courants minimes circulent durant lecture ou programmation qui n'endommagent pas le décodeur en cas de court-circuit.

Fonctions spéciales A1 à A7

Les fonctions spéciales A1 à A7 du décodeur ne peuvent être utilisées que lorsque les utilisateurs désignés sont déjà connectés aux interfaces PluX22 dans le véhicule ou présents sur les plages de soudure de la platine principale.

Un court-circuit du moteur, de l'éclairage, de l'alimentation trois-rail et des roues peut détruire l'appareil et éventuellement l'électronique de la locomotive!

Mise en service du décodeur (sortie d'usine)

Entrer l'adresse 3 dans l'unité de contrôle. Le décodeur fonctionne selon le format de données utilisées, DCC avec 28 crans de vitesses ou protocole Motorola®. Avec une centrale digitale compatible RailCom Plus® ou mfx®, le décodeur est opérationnel en quelques secondes. Si le décodeur est utilisé sur des systèmes conventionnels, il peut être contrôlé par une unité de pilotage DC ou AC. Le mode d'opération est automatiquement reconnu par le décodeur.

REMARQUE: en fonctionnement en courant continu, votre véhicule ne démarrera qu'à une tension plus élevée (régulateur de vitesse plus élevé) que celle à laquelle vous avez pu être habitué en fonctionnement avec des véhicules analogiques.

Sorties de fonctions en analogique

Il est possible de paramétrer le décodeur de façon à ce que les touches de fonctions F0 à F12, comme affectées dans le mappage des fonctions, puissent être activées en mode analogique. A cet effet, les CV 13 et 14 doivent être préalablement programmés avec une centrale digitale. Les valeurs correspondantes figurent dans le tableau des variables de configuration du mode d'emploi détaillé. La fonction d'éclairage F0 et le bruit du moteur F1 sont activés en usine.





Motorola®

Pour pouvoir accéder aux fonctions F1 - F16 lorsqu'il est utilisé avec des postes de commande Motorola, le décodeur sonore dispose de 4 adresses Motorola®. Les trois adresses suivantes pour les fonctions F5 - F16 sont ascendantes par rapport à l'adresse du décodeur et peuvent être activées dans le CV61 selon les valeurs 1 (F5 - F8), 2 (F5 - F12) ou 3 (F5 - F16).

CV de configuration

A part l'adresse du décodeur, les CV de configuration d'un décodeur de locomotive sont certainement les plus importantes de toutes les CV. Ce sont les CV 29, 50 et 51 du SmartDecoder 4.1 PIKO. Un CV de configuration contient usuellement les différentes possibilités de paramétrage d'un décodeur, comme par exemple l'inversion du sens de marche. Vous trouverez des exemples de calcul dans le mode d'emploi détaillé.

RailCom®, RailCom Plus®

Dans le décodeur, RailCom® peut être activé ou désactivé via le bit 3 du CV29. Lorsque RailCom Plus® est activé, le décodeur se connecte à une centrale RailCom Plus® (p. ex. PIKO SmartControl) avec son symbole de locomotive, le nom du décodeur et ses symboles de fonctions spéciales. Grâce à la technologie RailCom Plus®, il n'y a plus besoin de rentrer les données de la locomotive dans l'unité de contrôle et il n'y a aucune adresse de locomotive à programmer dans le décodeur.

mfx®

Le SmartDecoder XP 5.1 PIKO supporte le protocole de données mfx®. Si l'unité centrale digitale est compatible mfx®, le décodeur avec son symbole de locomotive, l'adresse du décodeur et les symboles de fonctions spéciales sont transmis en quelques secondes. Grâce à la technologie mfx®, il n'y a plus besoin de rentrer les données de la locomotive dans l'unité de contrôle et il n'y a aucune adresse de locomotive à programmer dans le décodeur.

Comportement en freinage

Le décodeur comprend les techniques de freinage suivantes :

Distance de freinage Märklin® (freinage avec tension continue analogique)

Générateur de frein DCC

Freins ABC

De plus, le décodeur peut être utilisé pour freiner le véhicule avec un distances de freinage, réglables au centimètre près.

Vous trouverez des informations détaillées sur le "comportement au freinage" dans le mode d'emploi détaillé.

Sorties de fonctions

Vous trouverez une description complète de toutes les possibilités des sorties de fonction dans le mode d'emploi détaillé.

Mappage des fonctions simple et étendu

Avec le **mappage de fonctions simples**, les commutations telles l'éclairage, sorties de fonctions spéciales, triage et délais de démarrage et freinage peuvent être affectées librement aux touches de fonction F0 à F12 de la centrale digitale. Vous trouverez plus d'informations dans le tableau CV à la fin de cette notice ainsi que dans le mode d'emploi détaillé.

Contrôle d'un générateur de fumée

Un générateur de fumée peut être connecté aux sorties A1 à A7, contrôlé par le décodeur en fonction de la charge.

Contrôle d'un attelage électrique

Les attelages électriques sont constitués de fils de cuivre extrêmement fins. Ils réagissent au courant continu en s'échauffant de manière assez importante. Avec les réglages appropriés, le décodeur peut désactiver automatiquement les sorties de fonctions après un temps paramétrable sans avoir à passer par la touche de la fonction.

Manœuvre de triage », désaccouplement automatique

Une manœuvre de triage est possible si le contrôle d'attelage électrique est activé.

Fonctionnement d'une manœuvre de désaccouplement :

1. La locomotive se déplace pendant une durée déterminée à l'opposé du sens de déplacement d'origine (presser)
2. La locomotive s'arrête et change de direction.
3. La locomotive procède au désaccouplement et repart pendant une durée déterminée (presser)
4. La locomotive s'arrête, et retrouve le sens de déplacement d'origine.

Cartographie des fonctions étendues

En raison de son énorme complexité, le mappage de la fonction étendue ne peut pas être réglé de manière judicieuse en programmant des CV individuels. Si vous souhaitez modifier le mappage des fonctions étendues, vous avez besoin de l'appareil de test et de programmation PIKO SmartProgrammer (#56415) et (en option) du PIKO SmartTester (#56416). Pour plus d'informations sur le mappage des fonctions étendues, veuillez consulter le mode d'emploi détaillé.

Servo-contrôle

Le décodeur sonore permet de commander des servomoteurs via toutes les sorties de fonction. L'affectation aux touches de fonction se fait exclusivement via le mappage étendu des fonctions.

L'activation d'un servo depuis le décodeur nécessite de sérieuses compétences en électronique.

Vous trouverez de plus amples informations dans le mode d'emploi détaillé.

Le nécessaire aux connexions des sorties se trouve dans la boutique en ligne du site web de PIKO dans la FAQ sur le thème "Questions sur le système digital", dans la rubrique "H0" sous "Servoswitching par SUSI ou pads de soudure avec PIKO SmartDecoder 4.1.

ATTENTION : Le soudage sur le décodeur ne doit être effectué que par des spécialistes expérimentés disposant des outils appropriés. Les décodeurs endommagés par une mauvaise manipulation ne seront pas couverts par la garantie.

Réglages du son

Pour modifier le volume global du PIKO SmartDecoder XP 5.1 Sound, programmez d'abord le CV1021 = 2 !

Vous accédez alors à la zone de programmation pour le réglage du volume total. Vous pouvez maintenant régler le volume global du CV900 entre 0 et 255. Enfin, programmez le CV1021 = 0 pour fermer la plage de ces réglages sonores.

REMARQUE: Pour transférer un son PIKO vers le décodeur de son, l'appareil de test et de programmation

PIKO SmartProgrammer (#56415) et (en option) le PIKO SmartTester (#56416) sont nécessaires.

Pour plus d'informations sur la partie sonore du PIKO SmartDecoder XP 5.1 Sound et les réglages disponibles, veuillez vous reporter au mode d'emploi détaillé.

Reinitialisation des paramètres d'usine (Reset)

Pour remettre le décodeur sonore aux réglages d'usine, veuillez programmer CV8 = 8.

Programmation

Les variables de configuration (CV) constituent la base de toutes les possibilités de réglage du décodeur. Le décodeur peut être programmé avec les unités de commande numériques PIKO SmartControllight, PIKO SmartControl, ou d'autres unités de commande DCC, ainsi qu'avec les unités de commande Motorola. Pour plus d'informations sur les options de programmation, veuillez vous reporter au mode d'emploi détaillé.

Märklin® et mfx® sont des marques déposées de Gebr. Märklin & Cie. GmbH, Göppingen
Motorola® est une marque déposée de Motorola Inc. Tempe-Phoenix (Arizona/USA)
RailCom® et RailComPlus® sont une marque déposée de Lenz Elektronik GmbH

Pour toute question, nous sommes là !

Internet: www.piko.de

E-Mail: info@piko.de

Hotline : Mardi + jeudi 16-18 heures, Tel : 03675 897255

Service: En cas de défaut possible, veuillez nous renvoyer le module avec une preuve d'achat, une description du problème et l'adresse du décodeur

Déclaration de garantie

Le fonctionnement complet de chaque produit est soigneusement contrôlé avant livraison. Si néanmoins un défaut apparaissait durant la période de garantie de deux ans, nous réparerions le module sans frais sur présentation de la preuve d'achat. Cette garantie n'est plus valide si le dommage a été causé par une utilisation inappropriée. Veuillez noter que, selon les règles EMC, le module ne peut être utilisé qu'avec des véhicules porteurs du sigle CE.

Sujet à modifications techniques, sauf erreurs et fautes d'impression.

Informations non contractuelles. Version 09/2021.

Réimpression ou reproduction seulement avec permission de l'éditeur.

