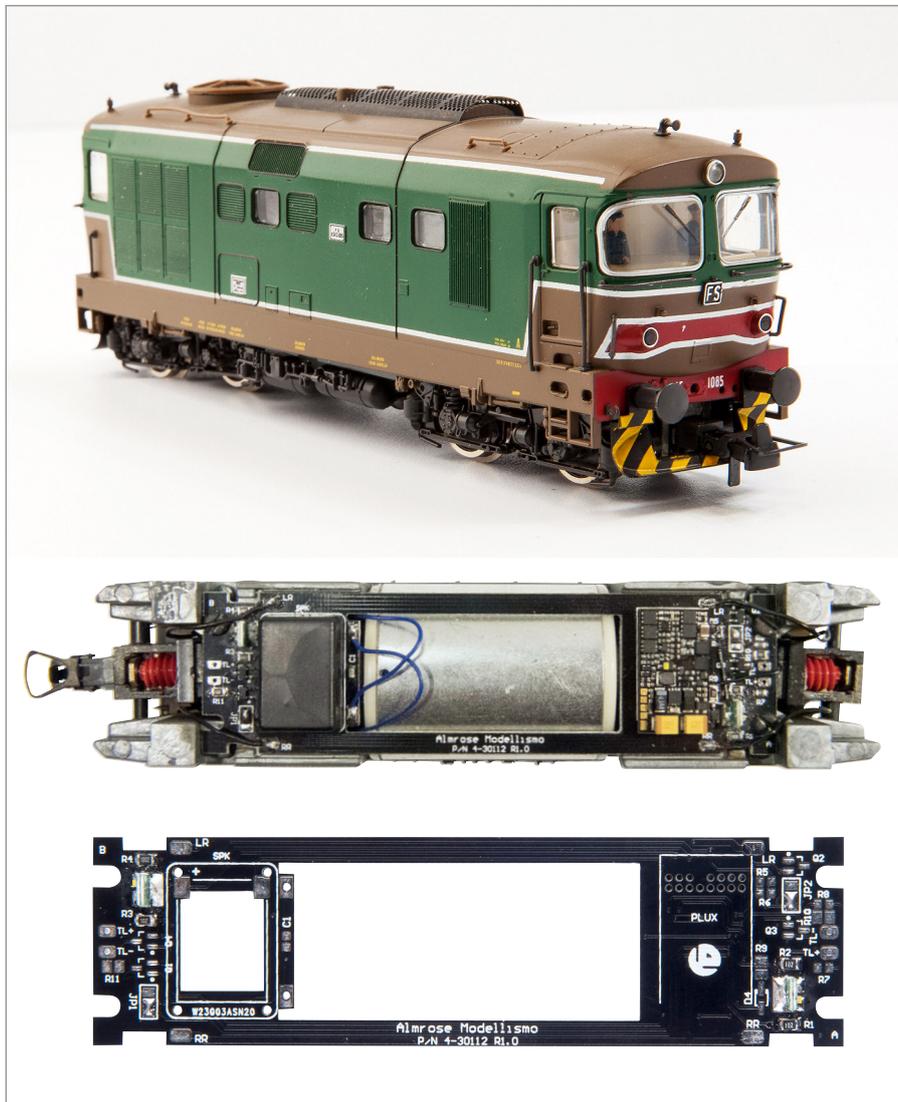


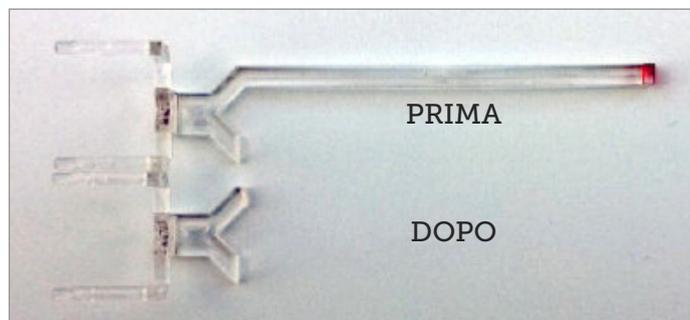
MANUALE Mainboard per ROCO D345 motore grande



Cod.4-30112
Main board per Roco D345 (motore grande)
connettore decoder PLUX16.

Procedimento:

1. Togliere la carrozzeria del modello
2. Rimuovere le viti di fissaggio del PCB originale
3. Dissaldare i fili provenienti dalle prese di corrente dei carrelli e rimuovere il PCB
4. Saldare due fili elettrici di diam. esterno max di 1mm alle due prese di corrente del motore ed inserirli negli scassi predisposti sul PCB Almrose
5. Installare il PCB Almrose sul telaio disponendolo nella sede sulla zavorra e fissare con le viti.
6. Saldare i fili del motore e delle prese di corrente alle piazzole predisposte.
7. Rimuovere dalla carrozzeria le due guide luce facendole scorrere verso l'interno del modello
8. Con un cutter affilato tagliare la guida luce più lunga alla stessa lunghezza di quella corta (vedi figura 1). Fare in modo che la superficie tagliata sia sufficientemente piana, eventualmente passare la superficie con carta abrasiva molto fine.
9. Reinstallare le due guide luce nelle loro sedi.
10. Installare il decoder Plux16, controllare il corretto funzionamento e quindi ripristinare la carrozzeria (vedi figura 2).

*figura 1**figura 2*

Collegamenti

(LR) Binario	(TL+) Terzo Faro	(SPK) Altoparlante
(RR) Binario	(TL-) Terzo Faro	
(M) Motore		

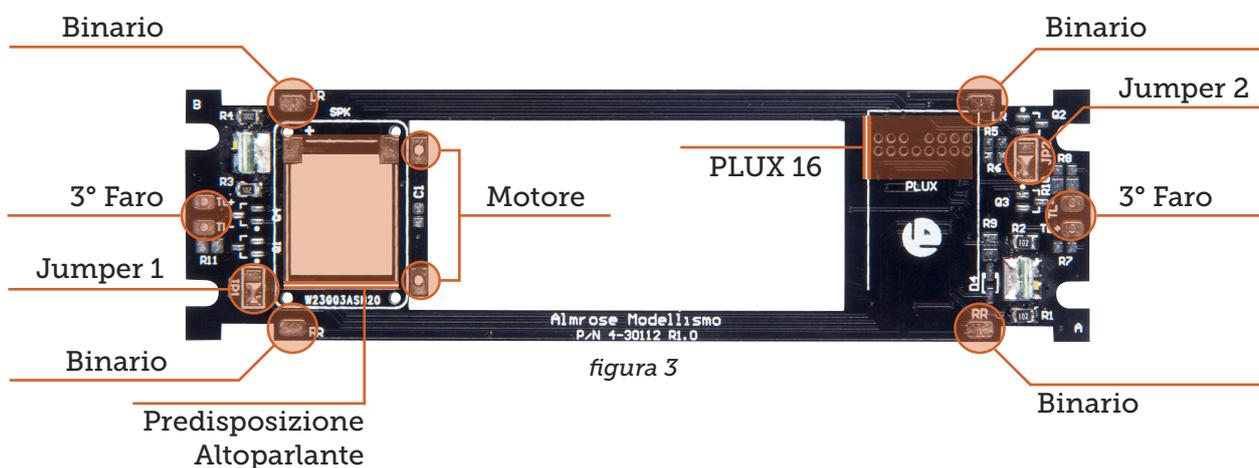


figura 3

Note per l'installazione

Utilizzo

La scheda è utilizzabile per il funzionamento sia su impianti analogici che digitali.

- Impianti analogici: inserire nel connettore Plux16 un adattatore analogico.
- Impianti digitali: utilizzare un decoder digitale con interfaccia Plux16 e fare attenzione che la corrente disponibile per il motore sia almeno di 1A.

Terzo Faro

Il pcb è predisposto per il collegamento di led per l'illuminazione del terzo faro (in modalità digitale), nel caso di utilizzo è sufficiente collegare un led alle piazzole TL+ e TL- predisposte alle estremità del pcb. Nel pcb è già presente una resistenza di limitazione della corrente per il led.

Il terzo faro è collegato all'uscita AUX2 del decoder e la sua accensione è condizionata dal senso di marcia (verificare sul manuale del decoder DCC installato la corrispondenza delle uscite AUX1 con le funzioni F1, F2 ecc.)

Impostazioni ponticelli luci di testa/coda.

Sistemi analogici: chiudere il ponticello JP1 e JP2 nella posizione 2-3 per inversione automatica bianco/rosso in base al senso di marcia.

Sistemi digitali: Può essere mantenuto lo stesso schema della modalità analogica, comunque la scheda è predisposta per la gestione indipendente delle luci rosse di coda; impostando il JMP1 e JMP2 nella posizione 1-2, le luci bianche di marcia sono sempre comandate dalla funzione F0 del decoder mentre le luci rosse della cabina A e B sono collegate all'uscita AUX1 del decoder e abilitate in funzione del senso di marcia (verificare sul manuale del decoder DCC installato la corrispondenza delle uscite AUX1 con le funzioni F1, F2 ecc.)

Ponticello	1-2	2-3 (DEFAULT)
JP1 (fig. 4)	luce rossa cabina A connessa a AUX1 condizionata dal senso di marcia	Luci rosse e bianche controllate dalla funzione F0
JP2 (fig. 5)	luce rossa cabina B connessa a AUX1 condizionata dal senso di marcia	Luci rosse e bianche controllate dalla funzione F0

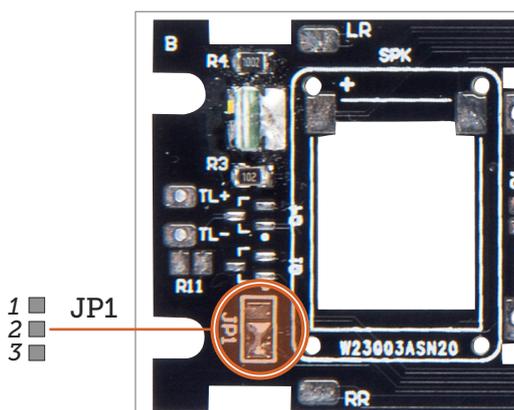


figura 4

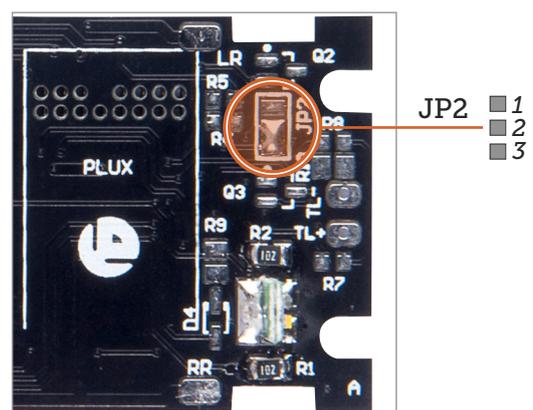


figura 5