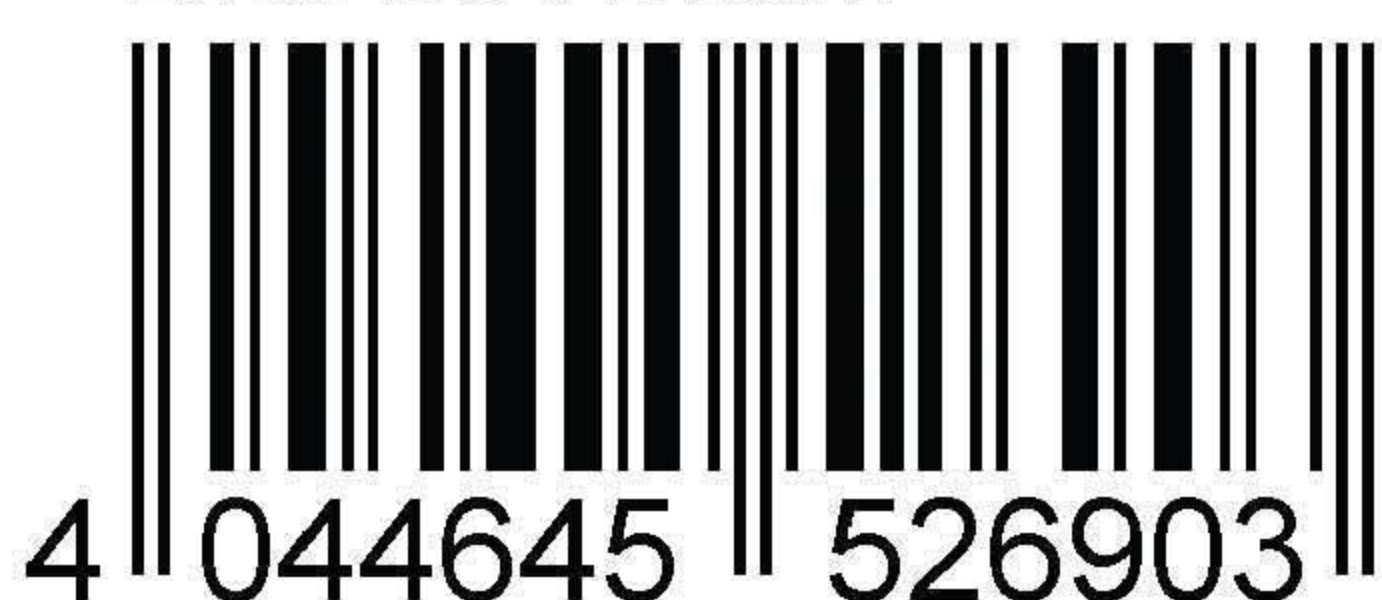


Lok Pilot®

LokPilot Basic - Simplemente algo mas

- ✓ Decodificador con BEMF (fuerza contra electro motriz ó compensación de carga)
- ✓ Apropiado para usar con cualquier sistema DCC ó DC (decodificador modo dual) *
- ✓ Construcción robusta. Fácil conexión sin soldadura.
- ✓ 3 Salidas de función e intercambio al modo maniobras.

52690 LokPilot Basic



ESU GmbH & Co. KG
Industriestrasse 5
D - 89081 Ulm

Datos técnicos del LokPilot Basic:

Modo de funcionamiento:

NMRA/DCC con 14, 28, 128 pasos de velocidad.
Direcciones de 2 dígitos (corto) ó 4 dígitos (largo).
DC analógica (Modo dual, desconectable).
Reconocimiento automático del modo de funcionamiento soportando, Lenz® LG 100 y Roco® y los pasos de velocidad DCC seleccionados.

Características:

Soporta una carga continua de 0,7 A.
Funciona con motores DC y de campana, silenciosos, seguros y excitados con una frecuencia de 31,25 Khz.
Salida de motor protegida contra sobrecarga.

Salidas de función:

3 salidas, 2 para las funciones de luz.
Salida AUX1 seleccionable con F1.
Potencia de 180 mA por salida.
Soportando todas las salidas de función alrededor de 350 mA.
Salidas protegidas contra cortocircuitos.
Modo maniobras seleccionable con F3.
Aceleración y frenada desconectable con F4.

Dimensiones:

25,5 x 15,5 x 4,5 (1.02 x 0.62 x 0.18 inch)

*) Algunas centrales ofrecen esta opción, poder usar una locomotora sin decodificador. Esta opción no puede ser usada en relación con LokPilot Basic. Toda locomotora en funcionamiento debe tener un decodificador digital.

Algunos sistemas DCC permiten que use UNA locomotora sin decodificador usando la opción DCC "Extensión Bit-cero". Si se plantea utilizar decodificadores LokPilot Basic, no puede usar esta opción, ya que perturbará al LokPilot Basic. Cada locomotora de su maqueta deberá tener un decodificador instalado.

Aviso importante del manual en castellano:

Este manual es una traducción/interpretación de un manual en Alemán y en Ingles, por lo que puede haber errores debidos a un no esperado en el lenguaje, o inexactitudes en la traducción del original Alemán o de su copia en Ingles. Por tal motivo se ruega encarecidamente que si se observa alguna inexactitud se compruebe la misma con el original Alemán. Por ser una traducción se declina por parte de su autor toda responsabilidad acaecida por su uso o abuso.

Esta traducción ha sido realizada sin ánimo de lucro por Angel241. En caso de encontrar algún problema técnico en el texto que pueda ser corregido, comuníquelo a través de este foro.

01007-03921



www.loksound.de

Nota importante:

- No lo exponga a la lluvia ni condiciones húmedas así como protegerlo de golpes ó presiones.
- No quite la funda termo-retráctil.
- Nunca suelde directamente en el decodificador, si se diera el caso alargue con cables.
- No envuelva el decodificador en cinta aislante, ya que esto impedirá la disipación del calor.
- Para la instalación, la locomotora estará siempre sin corriente eléctrica.
- Tenga cuidado cuando monte su locomotora, que no se pillen los cables con partes metálicas de la locomotora ya que se pueden originar cortocircuitos.

Prevenca observando la polaridad: ¡Sin agujero!

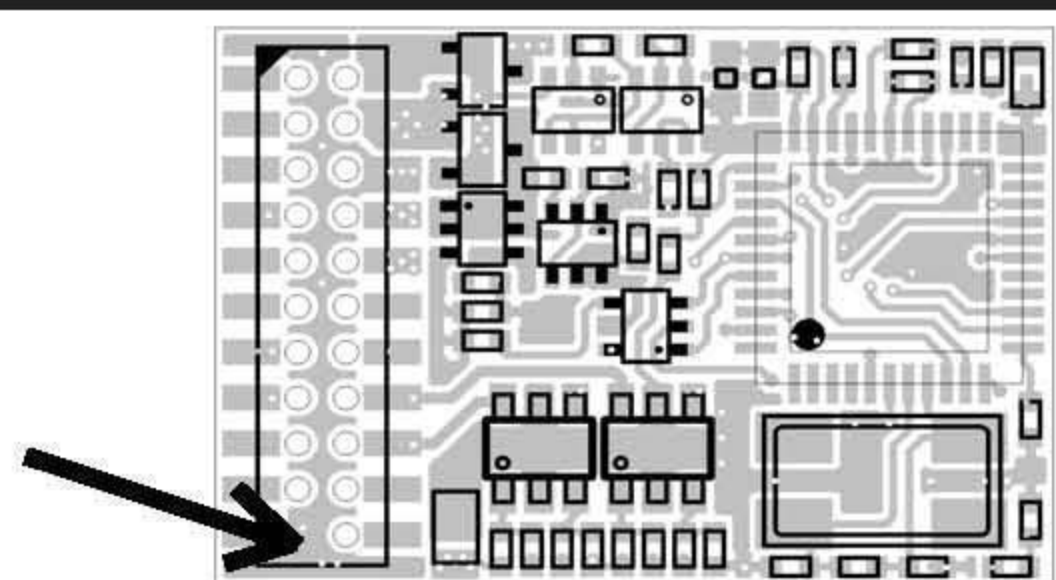


Figura.3: Conector de 21-pin

Para locomotoras sin conector: Separe primero todos los cables de conexión existentes: Ambos contactos del motor deben ser aislados, por consiguiente no puede tener ninguna conexión al chasis ó las ruedas y pantógrafo! La figura 2 muestra la conexión exacta de todos los cables. Termine juntando todos los retornos de función de todas las funciones al cable azul. ¡Este no puede hacer contacto con el chasis de la locomotora!

Requisitos de instalación:

La locomotora debe estar en buenas condiciones técnicas antes de reformarla: Solo se podrá digitalizar la locomotora que funcione en modo analógico y con una buena mecánica. Revise y cambie toda pieza del motor desgastada ó rota tales como engranajes, lámparas, etc.

Instalación:

Lokpilot Basic se suministra con conector de 8 puntas NEM652 (Figura 1): Introdúzcalo en el enchufe, de tal forma que coincida la punta 1 de los conectores (siendo este lado del conector del decodificador el que tiene los cables rojo/naranja) que generalmente se localizan y marcan con un *, +, • ó 1 del lado del enchufe.

Salidas de función

Puede conectar cualquier aparato. Fíjese, que no supere para nada el valor máximo de corriente y evite los cortocircuitos. En caso de emergencia el protector de sobreintensidad cortara pues todas las funciones juntas, sin embargo, si se aplica una tensión externa sobre las salidas, estas serán destruidas. Utilice exclusivamente bombillas de 16V ó superior y un máximo de corriente de 50 mA ó generadores de humo, p. ej. Seuthe Nr. 11.

Funcionamiento DCC

El LokPilot Basic funciona con cualquier sistema compatible con DCC, siempre que todas las locomotoras estén equipadas con un decodificador.

De fábrica, la dirección es 03 y 28 pasos de vel.

Asegúrese que coincide la configuración de los pasos de velocidad del decodificador y la central: Si el decodificador está ajustado a 28 pasos de velocidad, también por lo tanto debe estar la central a la misma configuración, de lo contrario la luz parpadeara con cada configuración de los pasos de velocidad. Pueden cambiar estos, con la ayuda de la CV 29.

Modificación de los parámetros del decodificador

A continuación encontrará una lista con los parámetros de las CV. Estas pueden ser cambiadas libremente con su central DCC. Por favor lea el manual de instrucciones correspondiente, para saber como se hace. El LokPilot Basic acepta todas las formas de programación de la NMRA.

Reset del decodificador

Para eso, escriba el valor 08 en la CV 08.

Pin	Descripción	Color
1	Contacto motor derecha	Naranja
2	Luz trasera	Amarillo
3	Funcion F1	Verde
4	Contacto via 1	Negro
5	Contacto motor izquierda	Gris
6	Luz delantera	Blanco
7	Comun de funciones (+)	Azul
8	Contacto via 2	Rojo

Figura 1: Conector segun NEM652

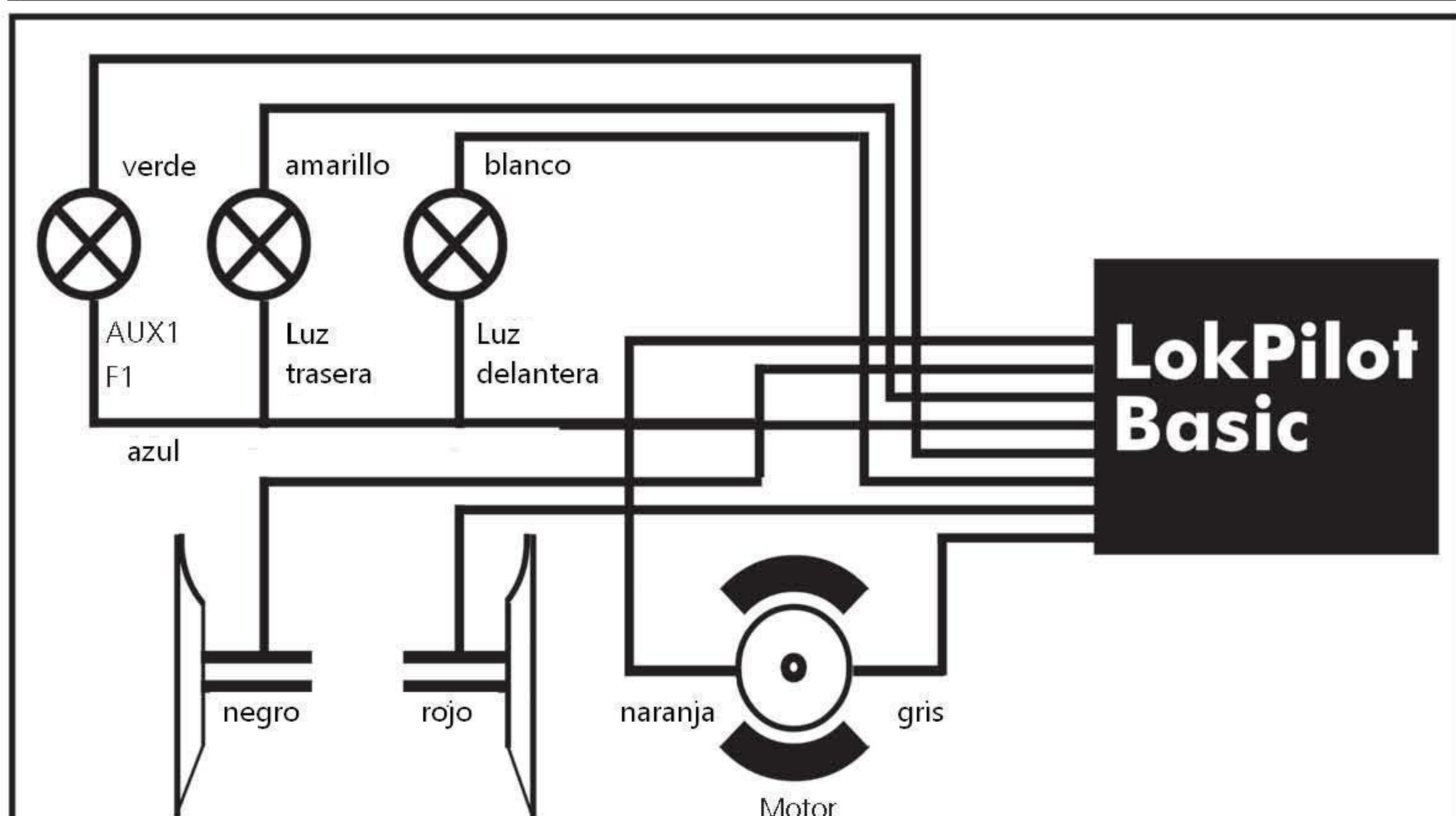


Figura 2: Cableado de las funciones y motor DC en locomotoras aisladas

CV	Nombre	Descripción	Rango	Val. Def.
1	Dirección de locomotora	Dirección corta (2 dígitos) de la locomotora	1 - 127	3
2	Tensión de arranque	Determina la velocidad mínima inicial de la locomotora	1 - 63	3
3	Tiempo de aceleración	Este valor multiplicado por 0,5 es el tiempo en segundos desde la posición de parada hasta alcanzar la velocidad máxima	1 - 63	8
4	Tiempo de frenada	Este valor multiplicado por 0,5 es el tiempo en segundos desde la velocidad máxima hasta la parada	1 - 63	6
5	Velocidad máxima	La velocidad máxima de la locomotora	1 - 63	63
7	Numero de versión	Versión del software interno del LokPilot Basic (solo lectura)	-	-
8	Identificador del fabricante	Numero de fabricante (ID) de ESU	-	151
17	Dirección larga de la locomotora (4 dígitos)	CV 17 contiene el valor del Byte alto (bit 6+7 siempre a 1), CV 18 es el valor del Byte bajo. Solamente activo cuando seleccione el bit 5 de la CV 29	128 - 9999	192
29	Registro de configuración	Suma el valor de cada función para determinar el valor de la CV 29 Ej.: 28 pasos de velocidad + permitir funcionamiento analógico =2+4=6	0 - 7 32 - 39	6
		Función	Valor	
		Invertir: Cambia el sentido de la marcha (Se invierte el frontal) 28 ó 128 pasos de velocidad	1 2	
		Permitir el funcionamiento en analógico	4	
		Habilitar las direcciones largas (CV 17/18 direcciones de 4-dígitos)	32	
49	Regulador de carga (BEMF)	Desactiva ó activa el regulador de carga: Regulador de carga Desactivado =0, Regulador de carga Activado =1	0 / 1	1
51	Modos de frenado	Como se comporta, al encontrar la corriente continua con polaridad inversa La locomotora pasa al modo analógico =0, La locomotora frena aquí =1	0 / 1	1
54	Regulador de carga Parámetro 2	Parámetro 2 (Componente-K). Exactamente es el control de estabilidad. Cuanto mayor sea el valor, más será la regulación de carga en el motor	0 - 63	32
55	Regulador de carga Parámetro 3	Parámetro 3 (Componente-I). Determinado por la inercia del motor. Cuanto mas volante de inercia, (es decir, tendrá por lo tanto, mas fuerza centrífuga ó como un motor de gran diámetro), más pequeño debe ser el valor	0 - 63	24
63	Regulador de luz	Determina la luminosidad de las salidas de función. Cuanto más sea el valor, más brillaran sus luces	0 - 7	7