# DE18\_EF510K 説明書

### KATO 製 N EF510 組込専用

Silent BFMF デコーダ

Version 1.1





永末システム事務所

### 1.概要

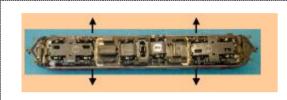
## 1.1 開発コンセプト

- KATO 製 N EF510 にスムーズに組込めるデコーダ
- 白色チップ LED 組込み済
- 半田付け、及び車体加工不要
- 停止時減光機能(走行し始めるとヘッドライトが明るくなります)
- BEMF(定谏走行)機能
- ANALOG 運転重視(線路電圧を計測しています)

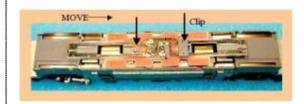
## 1.3 Analog 環境

- 本デコーダは、基本的に、DCC専用ですので、ANALOG運転については、性能保 証は一切しません。
- デコーダは、スパーク等により内部設定値が化けて、リセット操作が必要な場合があ りますが、本デコーダでは、DCC コントローラによってのみリセットが可能です。
- 約 3.5V でヘッドライトが点灯します。
- 約.5Vで、走行開始いたします。約4.5Vで停止いたします。デコーダは、線路電圧を 測定して、その電圧によって、速度を決定しますので、下り勾配の時も速度が抑制 されます。また、低速でも十分な牽引力を発揮します。
  - ※走行開始電圧と走行停止電圧が異なるのは、起動時の線路電圧の低下による 誤作動を回避するためです。
- パワーパックは、十分容量のある純直流パワーパックを使用することで性能を発揮す ることが出来ます。パルス式や半波整流式のパワーパックの場合にはパワーパックとの 相性により、走行が不安定になる、あるいは逆方向に走る可能性があります。
- 22V 以上発生するものを使用した場合には、故障の可能性があります。ちなみに、 高周波の電圧はテスターでは正しく計測できないので、気をつけてください。

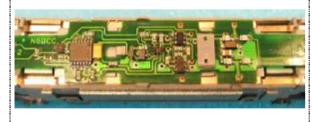
# 2. 組込み



つめが4箇所で 固定されている ので、両側に広 げて車体を分解 します。



クリップをはず して、**LED** 基板 を右側にずらし てはずします。



デコーダ基板を 組込みます。

ここで、走行試 験を行ってくだ さい。

走行試験後、再 度車体を組み立 てて完了です。

# 3.仕様

## 3.1 基本仕様

項目		内容
DCC 動作電圧		7 - 22V(絶対定格) 12V を推奨
出力電流	MOTOR	連続 0.5A 瞬間 2A(50msec 以内)
	FUNCTION * 2	各 FX 12mA 定電流出力
	合計	連続 0.5A ピーク2A(50msec 以内)
		※連続出力は、放熱無限大の条件です
PWM 周波数		約 16KHz
		ただし、BEMF 有効時は、約 100Hz の周期でモ
		ータ逆起電力を取得する為に、出力を一時的
		に CUT するので、多少振動します。
加減速		対応
Speed Step		14,28,128 ステップ
		start, mid, max 値変更可能
		28 スピードテーブル無し
アドレス設定		1 - 10239
プログラミングモード	·	全プログラミングモード
総括制御		対応
CV 値リセット		CV8=103 の書き込みで出荷時状態にリセット

デコーダプロフィール: [製品名] DE18 [概要] DE18 [説明] DE18 [アドレス] 3

CV	=2 00	/ <del>±</del>	101	* /	=+ ¢m
CV	説明	値	16進	パイナリ	詳細
CV1	主アドレス スタート電圧	3	0x03	0000 0011	
CV2	スタート電灶	0	0x00	0000 0000	
CV3	加速度	0	0x00	_0000_0000	
CV4	<u> 源速度</u>	0	0x00	0000 0000	
CV5	最大電圧	0	0x00	0000 0000	
CV6	中間電圧 製造会社バージョン番号	0	0x00	0000 0000	
CV7	製造会社バージョン番号	8	0x08	0000 1000	
LCV8	製造会社ID 拡張アドレス	103	0x67	0110 0111	SNJPN:Nagasue System Design Office
LCV17_	拡張アドレス	192	0xc0	1100 0000	
CVI8	払・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	0	0x00	0000 0000	
CV19	総括アドレス	0	0x00	0000 0000	
CV29	内部設定#1	6	0x06	0000 0110	bit5=2byte,
					bit4=spdtbl,
					bit3=ack,
					bit2=pwr,
					bit1=FL,
L	L	L	L	_L	bit0=方向
CV33	「ヘッドライト減光	64	0x40	0100 0000	0-255 F4で減光
L	L	L	L	_L	※F4以外では減光設定できません
CV34	ヘッドライト照度	255	0xff	1111 1111	0-255
CV49	Product No	75	0x4b	0100 1011	
CV55	BEMF PARAM	10	0x0a	0000 1010	KI (integral)
CV56	トルク補償	0	0x00	0000 0000	KI (integral) MAX TORQUE
CV57	BEMF PARAM	85	0x55	0101 0101	KP (proportional) bit7=EMERG_DECEL,
CV60	DE18 Specific Configuration	95	0x5f	0101 1111	bit7=EMERG DECEL,
					bit6=STOP_BRAKE,
					bit5=FXACT CONSIST
					bit4=stopdim,
					bit3=FXTAIL by F1,
					bit2=BEMF_BRAKE,
					bit1=FXDIM by F4
					bit0=BEMF
CV61	連結面設定	3	0x03	0000 0011	bit1=2END側点灯,bit0=1END側点灯
	Analog Stop Voltage	58	0x3a	0011 1010	Analog停止電圧
1	8 1 1 1 8				*4.5V
CV20	Analog Start Voltage	67	0x43	0100 0011	Analog起動電圧
2	0 0 -				*5V
$\bar{C}\bar{V}\bar{2}\bar{0}$	Analog Max Voltage	155	0x9b	1001 1011	Analog最大電圧
3				-502 2011	*13V
CV20	Analog Configuration	46	0x2e	0010 1110	(bit7-bit5)=direction threshold.
4		-~			hit4=analog StonDIM
1					bit4=analog StopDIM bit3=analog TailON
					bit2=analog HeadON
					(bit1,bit0)=speed step sensitivity
					(MLI, MLO) Speed Step Scholing
	L	L			