

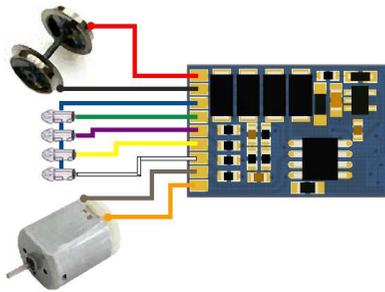
# Guía de Instalación Rápida RLT1100



## Funcionalidad

El decodificador RLT1100 está diseñado para reconocer en modo digital los formatos DCC, DELTA, Motorola II y trabaja también en modo analógico. Utiliza esta información para manejar un motor de corriente Continua (CC) de hasta 1A y cuatro salidas para completamente configurables de hasta 1A. La sumatoria de todas las corrientes no debe exceder 1.5A. Está diseñado para darle total realismo a tus locomotoras.

## Instalación Eléctrica



ROJO	Riel +
NEGRO	Riel -
AZUL	Positivo Común
VERDE CLARO	Salida AUX1
VIOLETA	Salida AUX2
AMARILLO	Luz Delantera
BLANCO	Luz Trasera
GRIS	Motor +
NARANJA	Motor -

**Precauciones:** No excederse de 1.5 Amperes de consumo total. No dejar que ningún cable del decoder toque las vías cuando la misma esta energizada. Revisar que el motor no esté conectado al chasis. Si se utilizan Leds recomendamos colocar una resistencia de 1k en serie, para limitar su corriente.

## Configuración

Una vez instalado el decoder, el RLT1100 se puede configurar utilizando CVS los cuales pueden ser leídos y ser grabados en modo directo, tanto en modo normal, como en modo de bits para acelerar el proceso, también acepta cualquiera de los otros 3 protocolos definidos por NMRA pero debido a sus limitaciones no los recomendamos. El listado completo de CV's se puede encontrar en el manual online. Los pasos para una configuración básica serian 1- grabar el CV1 con el numero de dirección que se desea que tenga el decoder. 2- Ajustar las intensidades de las luces y los efectos (ver manual online) 3- Ajustar el nivel mínimo de arranque con el CV2, 4- Ajustar aceleración y desaceleración con el CV3 y CV4 respectivamente. 4) Ajuste del Motor (ver Manual Online).

## Descripción de Funciones

**F0** enciende luz Frontal o Trasera dependiendo del sentido. **F1** Enciende Salida Aux1 con efecto On/Off. **F2** Baja la intensidad de la luz trasera o delantera. **F3** enciende Salida Aux2 con efecto de baliza. **F4** enciende/apaga el efecto de inercia. **F5** velocidad de maniobra (Reduce 50% la velocidad). **F6** enciende el Aux1 con efecto de Tubo Fluorescente

## Configuración de CVS importantes

El decodificador tiene la posibilidad de programar los parámetros CVS usando dos métodos definidos por el protocolo NMRA. El modo de servicio (con sus cuatro opciones) y el modo POM (Programming on the Main). Cualquier central digital compatible con NMRA podrá programar este decoder. La dirección pre-cargada en el decoder es la 3.

**Direcciones Largas:** Primero convierta la dirección de la locomotora a un número binario de 16 dígitos. Luego, cambie los dos dígitos de la izquierda a 11. Finalmente, divida el número en dos bloques de 8, convirtiendo cada uno a decimal. El bloque izquierdo va en CV17, el derecho en CV18. No olvidar ajustar el CV29

**Ejemplo:** Dirección 2537 -> binario 0000 1001 1110 1001 -> cambiar a la izquierda dos dígitos 1100 1001 1110 1001 separar en dos números de 8 dígitos, el izquierdo es CV17 (1100 1001) = 201 y el derecho CV18 (1110 1001) = 233.

**Programación del CV29:** El CV29 es el más importante porque configura valores esenciales para el funcionamiento del decoder. Se considera mejor como cinco configuraciones de encendido / apagado o sí / no. Se pueden seleccionar en cualquier combinación. La configuración determina si el decodificador responde a las instrucciones de 14 pasos o 28/128 pasos, si hay una dirección corta (dos dígitos) o larga (cuatro dígitos), el tipo de curva de velocidad e invierte la dirección que es "hacia adelante" o si el decoder está configurado para funcionar en forma analógica. La mejor forma de

*Bit 0 ON [1] = La dirección de operación está invertida - OFF [0] = La dirección de operación es normal*

*Bit 1 ON [2] = 28 Modo de paso de velocidad (siempre debe estar habilitado)*

*Bit 2 ON [4] = Operación en modo analógico habilitada - OFF [0] = Modo analógico deshabilitado*

*Bit 4 ON [16] = Curva de velocidad alternativa activa - OFF [0] = Usar tabla definida por CV 2, 5 y 6*

*Bit 5 ON [32] = Usar dirección larga en CV17 / 18 - OFF [0] = Usar dirección corta definida en CV1*

*Los bits 3, 6 y 7 son ignorados por el firmware.*

**Programación del CV49** El CV49 configura un segundo grupo de valores esenciales para el funcionamiento del decoder. Configura opciones como la selección de motor CC o CA (en los decoders que tienen la capacidad como RLT1101), el uso de modo telex para el modo analógico Märklin la frecuencia del motor de CC y la compensación de carga.

*Bit 0 ON [1] = Habilita la compensación de carga - OFF [0] = Deshabilita la compensación de carga.*

*Bit 1 ON [2] = 28 Modo de paso de velocidad (siempre debe estar habilitado)*

**Inicializar el decoder con los valores de fábrica** Para reiniciar el decoder con los valores de fábrica se deberá cargar en el CV 08 el valor 08. Es importante tomar en cuenta que la dirección también cambiará al valor de fabrica (3).

**Lectura de la versión del Firmware** La versión del firmware se obtiene leyendo el CV7. Si desea actualizar la versión de firmware póngase en contacto con su representante que lo guiará para coordinar el proceso de programación.