





INFORMACIÓN GENERAL

1.1 Índice

1.0	Información general	2
1.1	Índice	3
1.2	Garantía previa	4
1.3	Aviso legal	4
2.0 2.1 2.2 2.3 2.4	Detalles del producto Información general Especificaciones técnicas Descripción general del hardware Valores LNCV	5 6 7 8
3.0	Software de configuración	9
3.1	Introducción y requerimientos mínimos del sistema	10
3.2	Descarga del software	10
3.3	Instalación del software	11
3.4	Conexión del DR 5088RC	14
3.5	Descripción general del software	15
3.6	Restauración de la configuración de fábrica	16
3.7	Actualización de software y Firmware	17
3.8	Versiones del Firmware	18
4.0	Opciones de configuración	19
4.1	Características del detector 1-8 + 1-16	20
4.2	Características del detector global	21
4.3	Características del módulo	22
4.4	Carcaterísticas del USB 2.0	23
5.0	Direccionamiento	24
5.1	Principio de direccionamiento	25
5.2	Método para programar la dirección con el botón	26
5.3	Programación aleatoria de dirección por USB	27

6.0Ejemplos de conexión286.1DR5088RC en combinación con la DR5000297.0Conexión al software de control307.1iTrain317.2Train controller327.3Rocrail337.4EStWGJ35

Manual Básico

Este manual contiene en la actualidad sólo los conceptos básicos y se expandirá gradualmente. Sugerencias, mejoras, añadidos, comentarios o sugerencias serán siempre muy apreciados.

support@digikeijs.com



1.2 Garantía previa

Todos nuestros productos tienen una garantía de 24 meses. Pero lea cuidadosamente este manual.

El daño al producto causado por la no observancia de esta manual anulará la garantía.

¡PRECAUCIÓN! Se anulará cualquier garantía si se abre la carcasa de la DR5000 o el transformador de alimentación.

Por favor, lea atentamente los siguientes puntos antes de comenzar a utilizar el DR5088RC.

Cualquier garantía es nula si se abre la carcasa de la DR5000 o la fuente de alimentación Durante los trabajos de conexión la central debe estar apagada en todo momento. No conecte una fuente de alimentación externa u otro sistema digital al conector de vía de la unidad de control DR50800RC. Esto puede dañar los componentes electrónicos internos y anular la garantía, incluso si sucede por accidente. Utilice siempre un cableado oficialmente aprobado para prevenir cortocircuitos y daños. Utilice la DR5088RC en un entorno seco y libre de polvo.



1.3 Aviso legal

Reservados todos los derechos, cambios, errores mecanográficos o de impresión y opciones de entrega.

La especificaciones y las ilustraciones son sin compromiso y no vinculantes. Están reservados todos los cambios de hardware, firmware y software.





DETALLES DEL PRODUCTO



2.1 Información general del producto

El DR5088RC es un detector Railcom[®] que incluye detección de dirección equipada con LocoNet[®].

El DR5088RC está equipado con 16 conexiones de detección y un detector global adicional. Todas la información Railcom pasa a través de las conexiones LocoNet[®]. La configuración del módulo es fácil de programar mediante el software de configuración disponible por internet. Además, la configuración se realiza a través de LNCV una vez que el DR5088RC está instalado.

2.2 Especificaciones técnicas

Protocolo	:	DCC	
Direcciones de detección	:	un máximo de 2048	
Detector de potencia 1 -16	:	3 Amperios	
Detector global de potencia	:	4.5 Amperios	
Sensibilidad de informe ocupación	:	10 – 15 mA	
Conexión de alimentación	:	Por la ENTRADA DE V	ΥÍΑ
Conexiones	:	LocoNet T [®]	(máximo 120 módulos con 17 entradas)
		ENTRADA DE VIA	(un mínimo de 15 v un máximo de 20 voltios de tensión en la vía)
		USB	(LocoNet [®] v XpressNet-USB 3.6)

DR5088RC DIGIDETECT

2.3 Descripción del hardware

- 1. Detector RailCom® 1 8
- 2. Detector RailCom[®] Global
- 3. Detector RailCom[®] 9 16
- 4. Botón de programación de la dirección del módulo
- Indicador LED del módulo Parpadeo estándar: latido del módulo Parpadeo corto/largo encendido: recepción de la dirección del módulo
- 6. Conexión USB 2.0
- 7. Actividad USB Verde: RX Rojo: TX
- 8. Entrada de tensión de vía
- 9. Conexión LocoNet®
- 10. Conexión LocoNet®







2.4 Valores LNCV

LNCV	Descripción	Rango	defecto	LNCV	Descripción	Rango	defecto
0	Dirección del módulo	1-9999	1	1	Versión del firmware	-	-
3	Informe LocoNet o dirección	0-2	0	4	Configuración (ver debajo)		
5	Retraso del encendido (ms)	0-8000	1000	6	Contador del detección de ocupación	5-31	15
7	Contador de detección de polaridad	1-7	2	8	Retraso de la detección de polaridad (ms)	15-2000	250
9	Conmutador multiplexor me (ms)	5-100	33				
100	Configuración rápida de direcciones de retro- información con auto-numeración	1-2048	1	101-117	Dirección de retro-información por entrada (101-117 = 1-16, Global)	1-2048	1
200	Configuración rápida de direcciones de cantones con auto-numeración	1-2048	1	201-217	Dirección de cantón por entrada (201-217 = 1- 16, Global)	1-2048	1
300	Configuración rápida del retraso de salida (para todos los detectores)	150-1200	750	301-317	Retraso de salida por entrada (301-317 = 1- 16, Global)	150-2000	750
400	Configuración rápida para la Inversión de sentido (para todos los detectores)	0-1	0	401-417	Inversión de sentido por entrada (401-417 = 1-16, Global)	0-1	0



SOFTWARE DE CONFIGURACIÓN

3.1 Introducción

La configuración del DR5088RC requiere una conexión USB con el ordenador.

Para conseguir esto, es necesario el cable USB con conector mini, llamado cable USB A a USB mini.

Veilig https://www.digikeiis.nl/dr5088rc-digidetect.htm

Requerimientos mínimos del sistema

- <u>Procesador Intel Pentium o AMD Athlon 64</u>
- Microsoft Windows 7 con Service Pack 1, Windows 8.1 o Windows 10
- 100 MB de espacio libre en el disco duro
- Un monitor con una resolución de 1024 x 760 (recomendado 1280 x 800)
- 1 GB RAM para 32 bits; 2GB RAM para 64 bits.

3.2 Descarga del software

No conecte todavía la DR5088RC, primero instale el software que se puede descargar de la web de DIGIKEIJS.

www.digikeijs.nl/dr5088rc



Vederlands 🔴 Deutsch ᢙ English Zoeke





3.3 Instalación del software

Una vez que haya descargado el programa con éxito es importante descomprimir primero el archivo descargado y guardarlo en su disco duro. A continuación, inicie la instalación haciendo doble clic en "configuración" o "setup.exe".

Tiene que tener siempre derechos de administrador en su ordenador.



ilmportante!

Conectar el DR5088RC sólo después de que la instalación del programa y los controladores se haya realizado correctamente.

DR5088RC DIGIDETECT



Al cabo de unos segundos aparece la siguiente pantalla. Haga clic en "Next"



Se puede personalizar la ubicación dónde está instalado el programa en la siguiente pantalla. Si no lo quiere y deja los parámetros por defecto ya puede hacer clic en "Next"



DR5088RC DIGIDETECT



Después se ofrece una visión general de la configuración. Haga clic en "Install" si está de acuerdo.

🛃 DR508	38RC Configuration and Drivers	- InstallShield Wiz	zard	>
Ready	to Install the Program		🕜 digi	keijs [.]
The w	izard is ready to begin installation	1.		
If you exit t	want to review or change any of ne wizard.	your installation se	ttings, click Back. Clic	k Cancel to
Currer	nt Settings:			
Setup	Type:			
Т	ypical			
Dest	ination Folder:			
0	: \Digikeijs \DR5088RC Configuration	on and Drivers\		
User	Information:			
N	lame: DIGIKEIJS			
0	Company:			
InstallShiel	d			
		< <u>B</u> ack	Install	Cancel

Ahora el software de configuración está instalado en Windows, en algunas ocasiones se le pedirá si confía en el software de Digikeijs. Una vez hecho esto aparece la última pantalla. Pulse "Finish" y se instalarán los controladores y la utilidad de configuración.





3.4 Conectar el DR5088RC

En el escritorio aparece un icono que le permite inciar el software de configuración. No haga esto todavía.

Primero conecte el DR5088RC utilizando el cable USB suministrado. Windows "detecta" el nuevo hardware e instala los controladores. Espere hasta que se complete el proceso y obtendrá un mensaje de Windows que el hardware se ha instalado correctamente.

Ahora conecte el DR5088RC a su PC mediante el cable USB.

A continuación Windows asigna dos puertos COM reservados. (la numeración de los puertos COM dependerá de la configuración personal de su ordenador)

En la imagen de la izquierda se han utilizado desde el COM 7 al COM 9.

COM4 es el puerto de comunicaciones utilizado para **LocoNet**. **COM5** es el puerto de comunicaciones utilizado para **XpressNet**.

Tras iniciar la primera vez, su Firewall o software de configuración le preguntará si puede acceder a su red. La respuesta es SI.

:chivo Acción Ver Ayuda		
DESKTOP-GQD4D1H		
> 🔄 Adaptadores de pantalla		
> P Adaptadores de red		
> The Controladoras AIA/AIAPI IDE		
> 🙀 Controladoras de almacenamiento		
Controladoras de bus serie universal		
Controladoras de sonido y video y dispositivos de juego		
> M Dispositivos de interfaz de usuario (HID)		
> Dispositivos de software		
> 🛄 Dispositivos del sistema		
> Uspositivos portatiles		
> 📲 Entradas y salidas de audio		
Monitores		
Deserved as a sensitivos senaiadores		
Durates (COMULIDT)		
Puertos (COM y LP1) Posona de la companya (COM5)		
DES088 16x RailCom Detector on Discontiniand (COM4)		
Disologi Tox Railcom Detector on Edicolvet (CONI4)		
Teclador		
— Unidades de disco		
Inidades de DVD o CD-BOM		



3.5 Información general del software

Distintas opciones a las que se accede fácilmente haciendo clic en el lugar adecuado.

- **1** Características de detectores 1 8
- 2 Características de Detector Global
- 3 Características de detectores 9 16
- 4 Características USB / actualización Firmware
- 5 Cerrar el programa
- 6 Número de serie del DR5088RC
- 7 Características del módulo
- 8 Características LocoNet®





3.6 Restauración de la configuración de fábrica

Es posible restaurar el DR5088RC a la configuración de fábrica.

En el menú USB del software de configuración se puede activar el reinicio mediante el cual la configuración de la DR5088 se restaurarán los valores de fábrica.

DR5088-USB Properties	×
<i>d</i> igike	eijs 🗰
USB Properties	5088A0000152 ~
Ports	COME
Dr.Command	COMS
LocoNet	COM4
Firmware	
DR5088 version 1.2.1	
Latest version 1.2.1	Update
	~ ~
Factory defaults	Reset
	8

3.7 Actualización de software y Firmware

El desarrollo del software del DR5088RC está el continuo desarrollo. Con la actualización del firmware puede equipar al módulo de retroinformación con la última versión del software. El nuevo firmware está incorporado en la herramienta de configuración. Así que primero hay que instalar la última versión del software de configuración antes de que esté disponible la actualización del firmware.

Hoja de ruta

1) Primero quite su instalación actual del software de configuración.

- 2) Descargue la última versión desde la página web.
- 3) Instale el software de configuración.
- 4) Conecte el DR5088RC utilizando el cable USB.
- 5) Inicie el software de configuración.
- 6) Vaya al menú USB2.0.
- 7) Utilice el botón "UPDATE DR5088" para activar la actualización del firmware.

¡IMPORTANTE! Al actualizar el DR5088RC se guardan todas las configuraciones posibles. Sin embargo ¡el módulo puede restablecerse a la configuración de fábrica! Por lo tanto, verifique todos los ajustes después de una actualización.

NOTA: La actualización de la DR5088RC siempre significa que la configuración se vuelve a poner con los valores de fábrica por defecto.

DR5088-USB Properties		
	ike	
USB Properties		
DR5088 -		5088A0000152 ~
Ports		
Dr.Command		COM5
LocoNet		COM4
Firmware		
DR5088 version	1.2.1	Undate DB 5088
Latest version	1.2.1	opulity physics
		^
		~
Factory defaults		Reset



3.8 Versiones del Firmware

<u>Versión</u>	<u>Fecha</u>	Descripción
1.0.0	01/10/2017	Primera versión BETA para testeadores
1.2.1	20/12/2017	Primera versión oficial comercial.



Opciones de configuración





4.1 Características del detector 1 - 16

- 1) Salida del detector en el módulo.
- 2) Dirección enlazada con la salida del detector.
- 3) Número de cantón (bloque) enlazado con la salida del detector.
- 4) Retraso de salida para liberar el detector.
- 5) El DR5088RC puede leer una locomotora que está en la vía de cierto cantón (bloque). Con esta opción se puede cambiar el sentido.





4.2 Características del Detector Global

- 1) Salida del detector en el módulo.
- 2) Dirección enlazada con la salida del detector.
- 3) Número de cantón (bloque) enlazado con la salida del detector.
- 4) Retraso de salida para liberar el detector.
- 5) El DR5088RC puede leer una locomotora que está en la vía de cierto cantón (bloque). Con esta opción se puede cambiar el sentido.





4.3 Características del módulo

- 1) Habilita la ventana de registro.
- 2) Selección de idioma
- 3) Dirección del módulo.
- 4) Informar de todos los contactos al encender.
- 5) Tiempo de espera al encender.
- 6) Cargar o guardar la configuración del módulo.







4.4 Características USB 2.0

- 1) El DR5088RC seleccionado conectacto por USB.
- 2) Número de puerto serie (COM) para el protocolo Dr. Command.
- 3) Número de puerto serie (COM) para el protocolo LocoNet.
- 4) Posibilidad de actualizar el DR5088RC al último firmware.
- 5) Restablece el DR5088RC a la configuración de fábrica.





Direccionamiento



5.1 Principio de direccionamiento

El detector de Railcom® DR5088R tiene 16 puntos de detección y un punto global.

Entonces, hay 17 puntos de detección en total. A cada punto de detección se le puede asignar cualquier dirección dentro del rango total de 2.480 puntos de detección. Hay dos métodos para proporcionar los puntos de detección con una dirección que se describe en las páginas siguientes.

A continuación puede ver la configuración de dirección del módulo estándar.

Las direcciones son consecutivas por defecto y el Detector Global tiene la dirección superior a 1000.



5.2 Método de programar la dirección con el botón

Puede cambiar las direcciones del DR5088RC utilizando el botón.

Para hacerlo, conecte el DR5088RC a su central de mando a través de un cable LocoNet. Puede configurar su unidad de control a la dirección de inicio deseada cambiando la dirección DCC correspondiente. Luego presione el botón del DR5088RC una vez. El LED verde comenzará a parpadear con un patrón de encendido largo y apagado corto. El DR5088RC está ahora esperando la dirección.

Cambie ahora la dirección en su central de mando.

Tan pronto como el módulo reconozca la señal de la central de mando, la dirección se almacenará como primera dirección. Todos los puntos de detección sucesivos aumentan en 1. En este caso al detector global le asigna la misma dirección que el detector 1 en el rango 1000.

A continuación encontrará un ejemplo con el cambio de dirección a 17.







5.3 Programación aleatoria de direcciones por USB





Ejemplos de conexión

DR5088RC DIGIDETECT



6.1 DR5088RC en combinación con la DR5000



DR5000. Esto da un máximo total de 2.048 puntos de detección.

bo WiFi

GO STOP

.

.



Conexión al software de control

7.1 ITrain

- 1. Abra la pantalla de retroinformación haciendo clic en >>Editar>>Retrocontactos (Ctrl + 7).
- 2. Cree un nueva retroinformación clicando en "Nuevo".
- 3. Seleccione 'Circuito de vía' como el tipo de detector.
- 4. Seleccione la interfaz LocoNet[®].
- 5. En dirección ponga la dirección que corresponde a la entrada del detector deseado.
- 6. Presione el botón Aplicar. El módulo aparece ahora en la pantalla izquierda.

Editor de retro-contactos (0/256)	×	Editor de retro-contactos (1/256)	>
Tipo Nombre Descripción	✓ Nombre Detector DRS088RC Descripción Invertida Tipo ← Circuito de via Longitud 0 cm ♀ Interfaz 1: LocoNet@TCP/IP ✓ Dirección 1 + ♀ Opciones Comentarios Retardo Activar 0 ms ♀ Desactivar 0 ms ♀ Por defecto	Tipo Nombre Descripción Detector DR5088RC Descripción Tipo Detector DR5088RC Descripción Tipo Congitud 0 cm (‡) Interfaz 1: LocoNet(% TCP/IP) >> Director Opciones Comentarios Retardo Activar 0 ms (*) Por defecto Desactivar 0 ms (*) Por defecto	invertid) ción 1 ≑
Nuevo Duplicar Eliminar	Aplicar Reset Limpiar	Nuevo Dupicar Elminar Aplicar Reset Limpi	ar



7.2 Traincontroller

Próximamente

DR5088RC DIGIDETECT

7.3 Rocrail

- 1. En el menú Archivo, seleccione Propiedades Rocview.
- 2. En la ventana que se abre, clique en la pestaña General para seleccionar los parámetros.
 - Mostrar imagen de la locomotora en el bloque.
 - Mostrar ID del tren en el bloque.
- 3. En el menú Archivo, seleccione Propiedades Rocrail.
- 4. En la ventana que se abre, clique en la pestaña Automático y seleccione los parámetros.
- Usar comunicación Bi-Direccional.
- Crear invitado en BiDi.
- Usar dirección BiDi.

eneral Directorio Comunicación se	ervidor Programa	r SVG Gamepad MIC Hotkey			
Tipo de reloj Normal AM/PM 24h Digital Ninguna		Restrict edit in automode Soporta mandos de consola Usar modo columna para despachar Restablecer Control de Locomotora Monitorización Monitoriza solo horarios de inicio	Botones de velocidad Siempre rellenar inde Vista multiventana Tipografía monoespa Información emergen Tabla de coches	ciada ite del acelerador	
Ancho de reproductor	260	Nombre del bloque Mostrar segundamano	☐ Tabla de trenes ☑ Programming tab		
Tenneño de la contella (hP)	4	Reconectar tras cerrar el servidor Restablecer velocidad al cambiar de dirección	Car image Restore dialog size		
ramano de la pantalla (kb)	•	Usar todos los pasos de velocidad	Context menu on dou	uble click	
Cuadrar el ajuste de tamaño de letra	0	UTF-8	L		
Plano del circuito tamaño		Herramientas verticales			
CX 64		Imagen de la maquina			
CY 48		El monitor no encuadra			
Plan de módulo tamaño		Mostrar imagen de la locomotora en el bloque	•		
CX 128		lconos grises	-		
CY 96		Monitos de sensores en modo automático			
Copiar al portapapeles			Aceptar	Cancelar	
				-	berrow and
opiedades de Rocrail				-	
opiedades de Rocrail ieneral Comunicación servidor Servic	io Automático (Central R2Rnet Analizador RocWeb Finder Mageo	o de comandos	los decoders estan c	online
opiedades de Rocrail Seneral Comunicación servidor Servic Tiempo de decisión (m	io Automático (s) 250	Central R2Rnet Analizador RocWeb Finder Mapeo	o de comandos Comprobrar que todos l Permitir cambio de deta Mesetera horario en para	los decoders estan c ino ida de modo autom	online
opiedades de Rocrail ieneral Comunicación servidor Servic Tiempo de decisión (m Bloque mínimo - longitud del tr	io Automático (s) 250 m 20	Central R2Bnet Analizador RocWeb Finder Mapeo Determine Stander Model Enable with fredback Step self-commande Step self-commande Step self-commande	o de comandos Comprobrar que todos l Permitir cambio de dest Ø Restear horario en para Ø Las solo primer identifi Tenenorizado da sción	los decoders estan c ino ida de modo autom cador	online
opiedades de Rocrail ieneral Comunicación servidor Servic Tiempo de decisión (m Bloque mínimo - longitud del tr Ignorar sucesos de menos de (10ms tick	io Automático (s) 250 sn 20 s) 5	Central R2Rout Analizador RacVVeb Finder Mapeo	o de comandos Comprobrar que todos Permitir cambio de dest Var solo primer identifi U Jar solo primer identifi Restablecer horario	los decoders estan c ino ida de modo autom cador 60 seg.	online
opiedades de Rocrail ieneral Comunicación servidor Servic Tiempo de decición (m Bloque minimo - longitud del tr Ignorar sucesos de menos de (10ms tú- Igni fido pau	io Automático (s) 250 in 20 s) 5 5 500	Tentral R2Rnet Analizador RocVieb Finder Mapeo Beaterne second net Biock. Calification for the Back Back States Commands States Commands de strat States Commands de strat States Commands de strat Utur Gomminication Bio. Bioc. enter side	o de comandos Comprobrar que todos i Permitir cambio de dest Vas solo primer identifi Var solo primer identifi Restablecer horario Seleccionar el bloque m Cerar si no hay eventos	los decoders estan c ino ino da de modo autom cador 60 seg. ás corto	online
opiedades de Rocrail leneral Comunicación servidor Servidor Tiempo de decisión (m Bloque mínimo - Longitud del tr Ignora sucesos de menos de (10ms tick Ignora sucesos de menos de di Unstratido Inti field gavorer	io Automático (s) 250 in 20 s) 5 ie 500 in 22	Central R2Bnet Analizador RocVieb Finder Mapee Bearen second net block. Beaped change for witches Stip suitic commands Utur comunicación Birl Direccional Cerar invalación Birl Direccional Cerar invalación Birl Direccional Director and Birl Director al bloque Aparal el nordrar un difetion el bloque	o de comandos Comprobrar que todos i Permitir cambio de deta Visar solo primer identifi Temportador de acción De Acción e tologue no De Acción e repera en bloque De Acción e repera en bloque De Acción e repera en bloque Para en la estrada del bloque	los decoders estan c ino ino ind de modo autom cador 60 seg. ás corto ique par modo sem oque en modo sem	online sático ni-autor
opiedades de Rocrail ieneral Comunicación servidor Servic Tiempo de decisión (m Bloque minimo - longitud del tra Bloque minimo - longitud del tra Ignorer success de menos de (Utom ste Inté field poer Save passition tim	ic Automático (s) 250 in 20 s) 5 ie 500 in 2 r 10 2 i 4	Entral R2Reat Analizador RecViteb Finder Mapeo Reame second net Notic Reamer second net Notic Reamer second net Notic Sup such commands Sup auch commands Usur communication B-Directional Comments Commen	o de comandos — Comprohrar que todos i — Permitir cambio do dest Var solo primer identifi — Tamporizador de acción — Staccióne repera en blo — Desactivar expera en blo — Desactivar expera en blo — Desactivar expera en blo — Desactivar expera en blo — Desactivar espera en	los decoders estan c ino da de modo autom 60 seg. ás corto que para modo sen oque en modo sen el encendido d	online iático ni-auto ii-auto
opiedades de Rocrail Fiempo de decisión (m Bloque minimo - longitus del tr Ilgnorer sucesos de menos de (Utins tic Initi field paue Initi field paue Save position tim Event timice	io Automático (s) 250 in 20 s) 5 ie 500 in 20 re 10 i 20 s) 10 s) 10	Central R2Rnet Analizador RocVieb Finder Mapeo	o de comandos → Pempió cambo da des Ø Restetar horario en para Var solo primer identifi Ø Temporizador de acción Betablecer horario → Deachów reperse en blo Ø Deachów reparse en blo Ø Deachów reparse en blo Ø Deachów reparse en blo Ø Default tignal aspect	los decoders estan c ino da de modo autom cador 60 seg. ás corto que para modo sen oque en modo sem el encendido d	online iático ni-auto
opiedades de Rocrail leneral Comunicación servidor Servic Tiempo de decisión (m Bloque mínimo - longitud del tri gnorar sucesos de menos de (10ms tick Ignorar sucesos de menos de (10ms tick Init field gavoer Save position tim Event timos Preset sign	io Automático c s) 250 in 20 s) 5 ie 500 in 22 er 10 10 er 10 10 er al 0 10 con 10 10 con	Entral R2Rest Analizador RecVide Finder Mageo Bearns accord net block. Bearns accord net block. Bearns accord net block. Bearns accord acco	o de comandos Comprobar que todos Permitir cambio de dest Permitir cambio de dest Permitir cambio de acción Permitir de los de	los decoders estan c ino cador cador 60 seg. ás corto que para modo sem t encendido d namarillo o bla	online aático ni-auto ii-auto
opiedades de Rocrail ieneral Comunicación servidor Servic Tiempo de decisión (m Bloque minimo - longitud del tr Ignorar succeso de memos de (10ms tiel Intí fiel govor Save position tim Event timeo Rost ag Route switch tim	io Automático c s) 250 in 20 s) 5 ie 500 in 22 ie 500 in 22 ie 10 ie 20 ie 300 ie 20 ie 300 ie 20 ie 300 ie 20 ie 300 ie 20 ie 300 ie 20 ie 300 ie 300 i	Central R2Rnet Analizador RocVieb Finder Mapeo	de comandos Compretor ne para Resteter horario en para Vitar solo primer identi Vitar solo primer identi Restative rotario de la del Mandar velocidad o fun Orara supect i nest i se Orara i solo solo solo Defaut signal sepect Restear velocidad y fun	los decoders estan o ino da de modo autom cador 60 seg. ás corto que para modo sem e encendido d amarillo O bla sciones	ni-auto ni-auto ni-auton
opiedades de Rocrail Fiempo de decisión (m Bloque minimo - longitus del tr Ilganore sucesos de menos de (Utons tic Init field paue Init field paue Save position tim Event timos Roste suich Roste suich Sensphore tim	io Automático (3) 250 m 20 3) 5 ie 500 m 2 ie 500 at 0 0 at 0 0 at 500 at 10 0 at	Central R2Rnet Analizador RocVieb Finder Mapeo	o de comandos Permite ranco da dest Utar solo partes ideals Utar solo partes ideals Cerer sin o hoy eventos Destavior espara e hode Andrea vestada den Andrea vestada den Besteare vestada den Persoare vestada den Persoare vestada den Andrea vestada den An	los decoders estan c ino da de modo autom cador 60 seg. ás corto que para modo sen oque en modo sen oque en modo sen oque en modo sen oque en modo do amarillo () bla ciciones ales	ni-auto ni-auto ni-auto
opiedades de Rocrail ieneral Comunicación senvidor Senvic Bloque minimo - longitut det re Bloque minimo - longitut det re la finita de pau In finita jeroser Sare position tim Finita de pous Roste swich tin Semaphore tim Tiempo de señ	io Automático (s) 230 n 20 s) 5 ie 500 n 21 er 10 © at 0 © at 0 © at 0 © at 0 © at 0 © at 10 © at 0 ©	Terrini R2Rost Analizador RacV/db Finder Mageo Planare scolar des block Planare scolar des block Planare des products Planare des prod	de comandos de mante cambia de des Resterar horarios en para Resterar horarios en para Restelación de la para Restablecer heraño Bestablecer heraño Bestablecer heraño Bestablecer heraño Bestablecer heraño Bestablecer heraño Bestablecer heraño Bestablecer para en bendar Bestablecer heraño Bestablecer para en bendar Bestablecer para en bendar Bestabl	los decoders estan o ino da de modo autom 60 seg. és corto oque en modo sem que para modo sem e encendido d amarillo () bla eles ales avos a maquina prii	ni-auto ni-auto nico ncipal
opiedades de Rocrail ieneral Comunicación servidor Servic Timmpo de decisión (m Bloque minimo - longitud del tr Ignorer succeso de menos de (10ms til Init field pour Init field pour Serve position tim Event timeo Route switch tin Sempahore tin Tiempo de an Separación inicial de los	io Automático ¢ 10 250 1 10 5 1 1 10 5 1 1 1 11 10 2 1	Central R2Rinet Analizador RocKleb Finder Mapeo	de comandos: organização de acologica de ac	los decoders estan o ino cador cador 60 seg. 50 seg. 56 seg. 5	ni-auto ni-auto nco
opiedades de Rocrail Tempo de decisión (m Bloque minimo - longitud del tri Ignorar sucesos de menos de (Utons tic) Init field paue Init field paue Save position tim Event timeo Reset sign Route such chi Semaphore tin Semaphore tin Separación inicial del pa	io Autemático () 250 m 20) 5 i 500 m 21 i 500 i 500 i 500 i 10 i 500 i 10 i 00 i	Extrat RERet Analizador RecVide Finder Magee Bearns accord net block Bearns accord net block Bearns accord net block Bearns accord net block Bearns accord acco	de comandos entre cambio de ación permitor cambio de des Permitor cambio de des Permitor cambio de des Permitor de la como de la como persona de la como	os decoders estan ci ino da de modo autom ceder do segu- da central di encendido di encendido di amanilio o bla cicines ales alvos a maquina pril reza cic	online ni-auto ni-auto nnco
opiedades de Rocrail ieneral Comunicación servidor Servic Disconer longitud de tra Bloque minimo - longitud de tra Bloque minimo - longitud de tra Inter field poero Inter field poero Nort timeo Serve position tra Les timeo Serve position tra Roste sevich tra Serve position de tra Serve position de tra Serve position de tra Serve position de tra Separacción inicia de les Inicio pause bloq Desconción de traincontador de tra	io Automatico C 0 250 m 20 s) 5 is 50 m 21 is 50 is 50 is 50 is 500	Entral R2Reat Analizador RecVieb Finder Mapeo Reares second not bick. Reares second not bick. Reares second not bick. Sub specific commands Sub specific commands Sub second second for second	de comandos entre cambio de las de l	los decoders estan no da da modo autom do seguina do seguina do seguina do seguina do que para mado sen de une mado seguina pris des amagina do artes avos a maquina pris e emergencia rasa de o s	online nático ni-autor nirautor
opiedades de Rocasil ieneral Comunicación servidor Servic Tiempo de decisión (m Bioque minimo - longitud del tri genores succesos de menos de (10ms til Inte inde paus Inte inde paus Inte inde paus Inter interest sign Roate switch tri Semaphore tin Semaphore tin Tiempo de sel Separación inicial de los Inicio pausa blog Desconeción del sincronizador de nat Temporiador vitur	ie Autemático (a) 220 b) 50 c) 50 c) 50 c) 70 c) 70	Central R2Rinet Analizador RocKieb Finder Mapeo	de comandos comprobar nue todos la presponsada de acción presponsada de acción como en la presente cerar sin o hay eventos cerar sin o hay eventos cerar sin o hay eventos de la como en la presente de la como en la presente de la como en la como en la como de la como	os decoders estan ino da de modo autom do sego do sego que para modo ser que para modo ser que para modo ser de encendido em de anaxillo O bla cicines e encegencia e encegencia esta de so de so a maquina pri e encegencia	ni-auto ni-autor nico
opiedades de Rocrail ieneral Comunicación servidor Servic Bloque minimo - Inguitu del ru Illoque minimo - Inguitu del ru In field pous In field pous In field pous In field pous Roste switch tin Center time Roste switch tin Sepraración incia de los Incios paus Blog Desconesión del sincronisador de rut Temporisador virtu End of ady timeo	is Automatico C 30 250 m 20 30 5 is 500 m 20 a 0 a 0 a 0 a 0 a 0 a 0 a 0 a 0 a 0 a 0 a 0 b 200 a 0 a 0 b 200 a 0 a 0 a 0 b 200 b 200 a 4 a 60	ERIONEL Analizador RacV/deb Finder Mageo Flavare accord non block Flavare accord non block Baser accord non block Segue accord a	de comandos entre cambia de las Restas homis on para Restas hom	ios decoders estan no ino cador modo autom cador cador gue para modo ser que en modo ser que e	ni-auto ni-autor nco

DR5088RC DIGIDETECT



5. En la configuración del Sensor, además de la dirección del sensor, especifique el bus.

En el menú Tablas | Tabla de sensores ... o seleccionando las propiedades del elemento en el menú contextual, vaya a la pestaña Interfaz, en la sección Dirección y casilla del Bus, especifique el número.

El número de Bus se puede especificar en la tabla del monitor del sensor accesible desde el menú Control.

ensor 01-1													3
ndice General I	nterfaz	Cableado	GPS	Estadística	Direcc	ión	de la Ru	ta					
Interface ID													~
Nombre UID													
Dirección													
Bus 2		0x000000	000 Dir	ección 7		+	Desp	lazamien	to	-	~		
Registrar bits													
0: 0	1: 0	j	*	2: 0	*	3:	0						
4: 0	Ĵ 5: 0)	*	6: 0	*	7:	0		*				
Acceso directo													
Bus 0		0x000000	000 Dir	ección 0		•							
Tipo													
Sensor	OLis	isy	C	Transponding	1								
Barcode	ORa	ilcom	C	RFID									
Obarcoac													

En principio esto es suficiente para el funcionamiento de RailCom en Rocrail.

Si pone una locomotora en la vía, el programa la detectará como nueva.

Si necesita configurar locomotoras existentes en la base de datos, debe cambiar las propiedades en Identificador @.

En los sistemas que utilizan LocoNet es igual a la dirección, pero también se puede especificar en la tabla del control del sensor accesible desde el menú Accionamiento.



7.4 EStWGJ

Próximamente



Recordatorio del manual en castellano:

Este manual es una traducción/interpretación de un manual en inglés, por lo que puede haber errores debidos a un giro no esperado en el lenguaje, o inexactitudes en la traducción del original francés o su copia en inglés. Por tal motivo se ruega encarecidamente que si se observa alguna inexactitud se compruebe la misma con el original holandés o alemán. Por ser una traducción se declina por parte del autor toda responsabilidad acaecida por su uso o abuso. Esta traducción ha sido realizada sin ánimo de lucro por Isaac Guadix. En caso de encontrar algún problema técnico en el texto que pueda ser corregido comunicarlo por correo electrónico a <u>iguadix@gmail.com</u>.

Este manual ha sido revisado y autorizado



decoders.es@gmail.com hwww.decoders.es