# Модуль обратной связи FB1 (Ver 1.0.4)



Настройка для Roco

Для настройки модуля загрузите с сайта <u>www.modelldepo.ru</u> приложение "setup Dispatcher.exe". Инсталлируйте приложение на пашем ПК.

Старая версия программы не требовала инсталляции, распакуйте архив в выбранную папку - программа готова к работе (запускаемый файл Dispatcher.exe).

После установки запустите приложение.

Откройте пункт меню «Программа», закладка «Параметры модуля»:

🛢 Программа	
Параметры модуля Программа диспетчера	
Режим работы Feedback модуль Версия X-Bus / XpressNet XBus V3 / XpressNet. (MultiMouse или Lenz) XpressNet адрес модуля 7 Если установлена Feedback шина Roco M XpressNet адрес интерфейса ПК 29 то использовать адрес 30 нельзя	▼ ulti Mouse,
Тип Feedback шины Roco Multi Mouse Адрес модуля на Feedback шине 1 Дублировать состояние датчиков командами аксессуарным декодерам Используемый адрес акссессуарного декодера [1256] 3 * используются 2 последовательных адреса	астер <u>?</u>

Режим работы - Feedback модуль

Версия X-Bus / XpressNes - XBus V3 / XpressNet

XpressNet адрес модуля - адрес модуля на шине XpressNet. Не используется в режиме "Feedback модуль".

**ХргезsNet адрес интерфейса ПК** - используется для управления макетом с ПК, если не планируется подключение более одного ПК, то может быть одинаковым у всех модулей.

Тип Feedback шины - Roco Multi Mouse.

Режим «Мастер» - Если используется Feedback шина Roco Multi Mouse,

то один из модулей должен работать в режиме "Мастер".

Если к системе подключен Rocomotion, то он выполняет функции мастера.

В этом случае Rocomotion должен быть подключен к ПК на котором запущена программа Rocomotion и связь должна быть установлена. Иначе назначьте один из модулей мастером.

## Адрес модуля на Feedback шине.

XpressNet организован таким образом, что каждый Feedback модуль должен иметь свой адрес на Feedback шине. Не путайте Feedback адрес и XpressNet адрес - это разные вещи. Каждый Feedback модуль имеет как уникальный XpressNet адрес, так и уникальный адрес на Feedback шине.

Допустимые значения:

1...20 - в системе Roco

## Дублировать состояние датчиков командами аксессуарным декодерам.

Если выбрано, то при изменении состояния датчика подключенного к модулю, станция будет посылать команду на переключение выхода аксессуарного декодера, этот режим используется если в системе нет Feedback шины, а также если на базе этого модуля организован пульт управления стрелками или светофорами на макете.

### Используемый адрес аксессуарного декодера. Допустимый диапазон 1...256.

Если выбрано «Дублировать состояние датчиков командами аксессуарным декодерам», то на этот и следующий за ним адрес будут посылаться команды на переключение выходов декодеров.

Допустим используемый адрес аксессуарного декодера - 3, тогда при изменении состояния детекторов 1-4 будут переключатся стрелки подключенные к выходам 1-4 аксессуарного декодера с адресом 3,

а при изменении состояния детекторов 5-8 - будут переключаться выходы у декодера с адресом 4.

Это верно при использовании аксессуарных декодеров с 4-мя выходами. Если используются роковские стрелочные декодеры на 1 выход, то будут переключаться соответствующие 8 приводов с последующими номерами.

### Загрузка настроек в модуль.

После установки параметров их необходимо загрузить в модуль. Для этого подключите модуль к шине XpressNet, включите питание станции. Подключите кабелем модуль к СОМ порту компьютера (если нет СОМ порта, можете использовать USB-Serial адаптер и подключиться к USB порту)



Запустите программу "Dispatcher.exe" в нижнем левом углу отражается состояние связи с модулем

 Модуль
 Нет связи
 «Нет связи» если подключение выполнено не верно или нет питания.

 Модуль
 Программа остановлена
 Соединение установлено правильно.

В меню «Файл» / «Параметры» выберите номер СОМ порта к которому подключен модуль. По умолчанию - СОМ1.

## **ModeLLdepo**

# - 3 - Модуль обратной связи FB1 (Ver 1.0.4)

### Откройте пункт меню «Загрузчик»:

🛢 Загрузчик	×
Установить связь Загрузка soft'а	Модуль Инфо Модуль Dispatcher Ver 1.0.99 Дата 11/06/08 Сборка 1
Открыть файл .BIMЗагрузить софт Запись	Soft Инфо Название Dispatcher Ver 1.0.2 Дата 23/06/08
Загрузка программы Загрузить программу диспетчера Очистка Запись	Диспетчер Инфо Файл FB module init.dp
Модуль 🕘 Режим загрузки	Станция 🥥 Включена

Нажмите «установить связь». Если подключение сделано правильно индикатор в нижнем левом углу программы станет:

Нажмите «Загрузить программу диспетчера». Дождитесь окончания загрузки. Для выхода из режима программирования закройте окно загрузчика. Модуль готов к работе.

### Просмотр состояния датчиков Feedback модулей

Откройте пункт меню «Feedback модули»

•		
蹦 Feedba	ick 🔳 🗖 🔀	Введите адрес модуля на Feedback шине. Ниже отобразятся состояния восьми входов модуля.
Адрес моду	ия 15	0 - датчик разомкнут 1 - датчик замкнут.
Выход	Состояние	Если молуля с таким адресом нет на шине, то в поде состояния будет
2		«?» - Lenz
3	ō	«U» - Roco
4	0	Примечание. Неопределенное состояние входов отсутствующего модуля при
5	0	выполнении программы диспетчера будет приравниваться к состоянию
6	0	«0» - датчик разомкнут.
7	0	Если используются датчики занятости блок-участков, это будет означать «участок
8	0	свободен», что может привести к аварии на макете.

#### Станция. Общие команды.

### Откройте пункт меню «Станция»

🖼 Станция	
Включить Выключить	
Версия Станция LZ 100 XpressNet Ver 3.5	
Текущее состояние станции Запрос состояния 0x16	
<ul> <li>Аварийное выключение</li> <li>Выключена</li> <li>Автоматический режим</li> <li>Станция в режиме программирования</li> <li>Станция в процессе включения</li> <li>Ошибка RAM станции</li> </ul>	a

Кнопки «Включить» и «Выключить» включают и выключают станцию соответственно. «Версия» - запрос версии протокола XpressNet «Запрос состояния» - позволяет получить некоторую информацию о текущем состоянии станции.

🖯 Про	грамма	a "No r	name"									
Файл	Вид		Программа	Датчики и	выходы	акксессу	арных	декодеров	Станция	Локи	Стрелки	Feedbac
🖥 Ло	комоти	вы										
Добаві	ить Уда	алить	🔲 Синхро	низировать								
4			- La				C	1.00				•
1		F1 F2	2	F1	3		свет F1 F2	4		r  5		F1 F2
		F2 F3 F4 F5 F6 F7 F8 F9 F10 F11 F12 14 28 128	4 F R	F2 F3 F4 F5 F6 F7 F8 F9 F10 F11 F12 C 14 C 28 C 128	9 F R		F2 F3 F4 F5 F6 F7 F8 F10 F11 F12 14 28 128	4 F R	F2 F3 F4 F5 F5 F6 F7 F8 F7 F10 F11 F12 C 14 © 28 C 128		4 F R	F2 F3 F4 F5 F6 F7 F8 F9 F10 F11 F12 14 28 128
🖥 Ак	ceccya	рные д	цекоде ры									
Добав	ить Опр	осить в	ce	2×		2X		28				28
_		5		9		13		17	s	tart	40	Ĩ
			0						Г	ок #1		
_	2	6	<u>"×</u>	10		14			s	tart	41	2×
			1						Л	ок #2		
_	3	_ 7	<u>?</u> ×	11		15			s	tart	42	2×
	<u>1</u> 0		<u>1</u> 0						Л	ок #3	<u></u>	
_	<b>2</b> × 4	8	<u>*</u> *	12					s	tart	43	×
	1		1	1					Л	ж #4	<u>1</u>	
Модуль	. 🔵 Пр	ограмма	а остановлен	а	Ст	анция	) Вкл	ючена				

# Управление локомотивами и стрелками