

Digitalización de la Minitrix 12800 DRG Diesellok BR V16 101

Paco Gomez - pacog@pacozone.com

Iniciaré la digitalización de esta aparentemente fácil locomotora de Minitrix V16 ya que tiene conector NEM 651 y debería facilitar esto mucho las cosas. La digitalización la realizare con un decoder de la Marca Digitrax, un DZ125IN , sobradamente probado y muy asequible. Una vez comprobado su funcionamiento correcto en analógico , paso a desmontarle la carcasa, no reviste mayor dificultad más que como casi siempre,

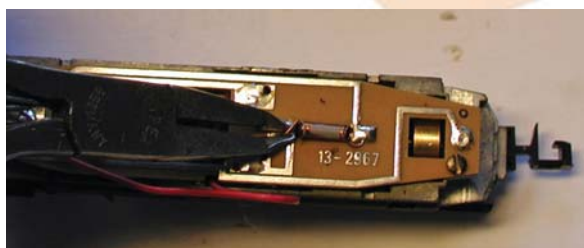


introducir los consabidos pabillos en los cuatro laterales de la carcasa, y la misma "saldrá" sin dificultad , dejando a la vista el bastidor de la locomotora con su circuito impreso . Como se aprecia en el bastidor , una de las alimentaciones sube por el cable rojo desde las tomas de las ruedas y la otra pasa a la placa de circuito impreso mediante los tornillos de sujeccción a la placa. Además se aprecia ya el conector NEM 651 , en principio Estandard, pero ya veremos posteriormente que con alguna pega.



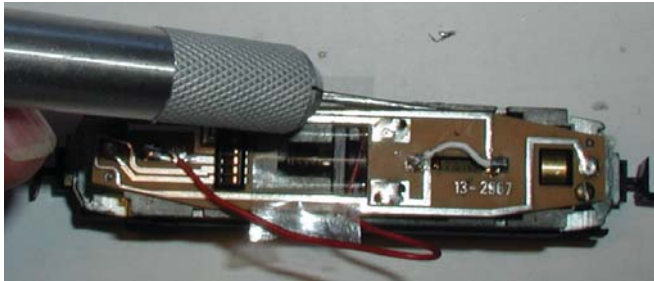
Observando el cableado, lo primero que se ve es que en serie con el motor se encuentra una bobina de "choque"

, inmediatamente procedo a quitarla ya que en funcionamiento digital no tienen ningún sentido y la sustituyo por un cable-puente . Además nos daría falsas medidas en las comprobaciones del circuito.



Como primera opción quito el "DUMMY" que lleva instalado para su funcionamiento en analógico y compruebo con un polímetro que las patillas coinciden con las conexiones estandar de motor, iluminación y alimentación, además que NO están en contacto las conexiones de motor con las de alimentación. En un principio todo es correcto, pero

ya veo al que al "manipular" el conector NEM 651 y realizar las medidas con el polímetro , este me da a veces medidas erráticas y oscilantes . Esto ya me lleva a desconfiar de dicho "Pseudoconector", ya que es una pieza de plástico con unos flejes que hacen contacto con las pistas, pero su mala "sujeccción" a la placa de circuito impreso da para desconfiar.

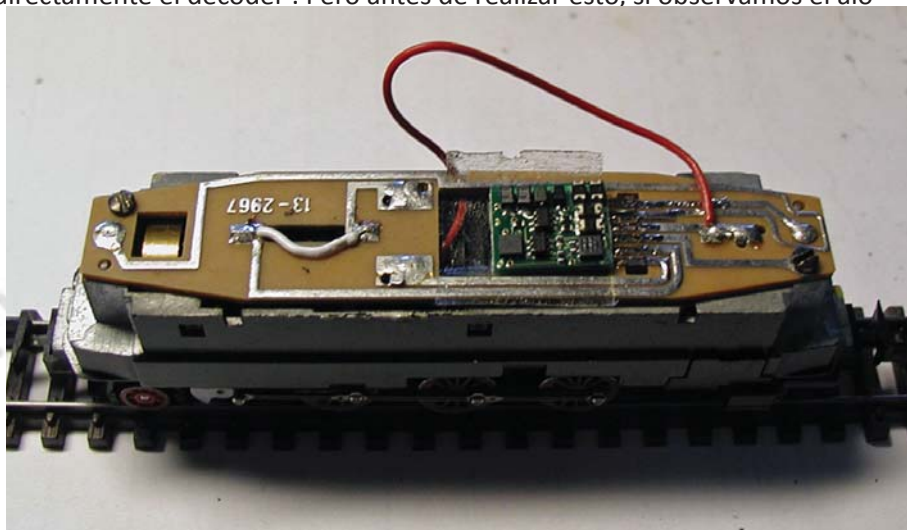


Para probar este Pseudoconector, introduzco en él un decoder comprobado en el comprobador de Decoders ESU , ya programadas sus CVs y valores típicos. El decoder entra "demasiado" fácilmente y al comprobar la máquina se ve funcionamiento errático en la marcha normal, entrecortándose el avance.

Con esto ya me decido a "QUITAR" el Pseudoconector, dejando a la vista las pistas de circuito

impreso para poder soldar directamente el decoder . Pero antes de realizar esto, si observamos el alo-

jamiento para el decoder, verán que está Peligrosamente cerca la circuitería del mismo con la carcasa del motor y sus conexiones. Por eso aíslalo mediante un simple trozo de cello el compartimento , dejando que sobresalga por los laterales el cello , que recorto con un cutter para que no entorpezca con el cerrado de la máquina.



Una vez ya todo aislado , realizo la comprobación con el polímetro de nuevo para que no haya ningún cortocircuito sobre todo entre el motor y las tomas de alimentación de las vías , este punto es importantísimo ya que cualquier corto entre las alimentaciones y las bornas del motor producirá la inmediata destrucción del decoder.

Una vez comprobado ,colocamos ya la máquina en la vía con corriente digital y comprobamos ya su funcionamiento en todos los sentidos para confirmar que se puede cerrar la carcasa. Visto que todo funciona correctamente , colocamos la carcasa sin ninguna complicación.

Ya acabado todo el proceso, ajustamos los valores finales de CVs. Sirva como ejemplo estos valores. (Estos valores son personales y están sujetos a los gustos personales)

CV 2 = 15
 CV 3 = 4
 CV 4 = 4
 CV 5 = 90
 CV 6 = 45
 CV 54 = 1

A Disfrutarla !!!!

