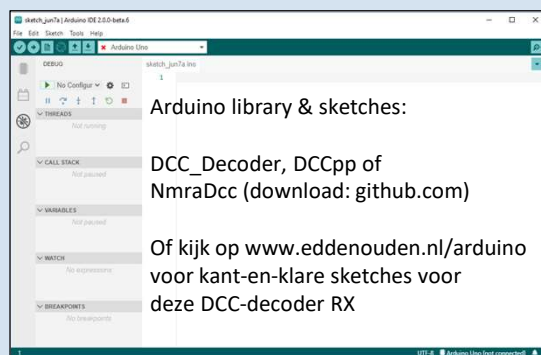
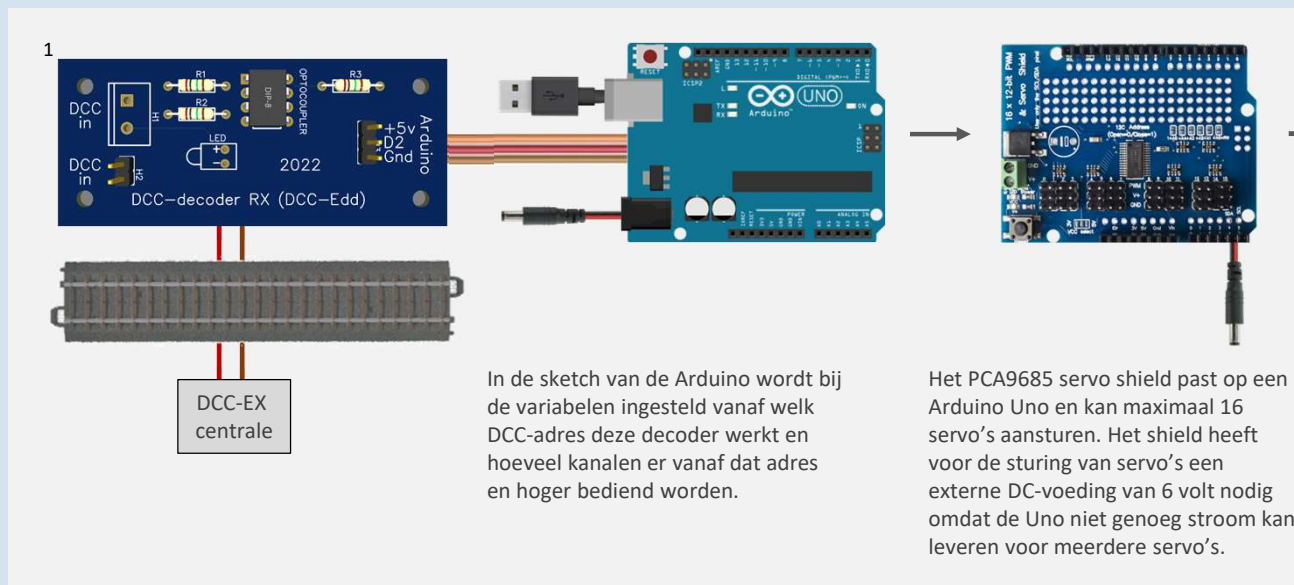


DCC-decoder RX servo's, Märklin & Arduino



¹ Zie PDF DCC-decoder RX zelfbouw

Configuratie in Rocrail (of andere software):

DCC-adressen werken meestal in groepjes van 4:

DCC Rocrail (of ander pakket)

Adres 1 *Adres 1, Poort 1*

Adres 2 *Adres 1, Poort 2*

Adres 3 *Adres 1, Poort 3*

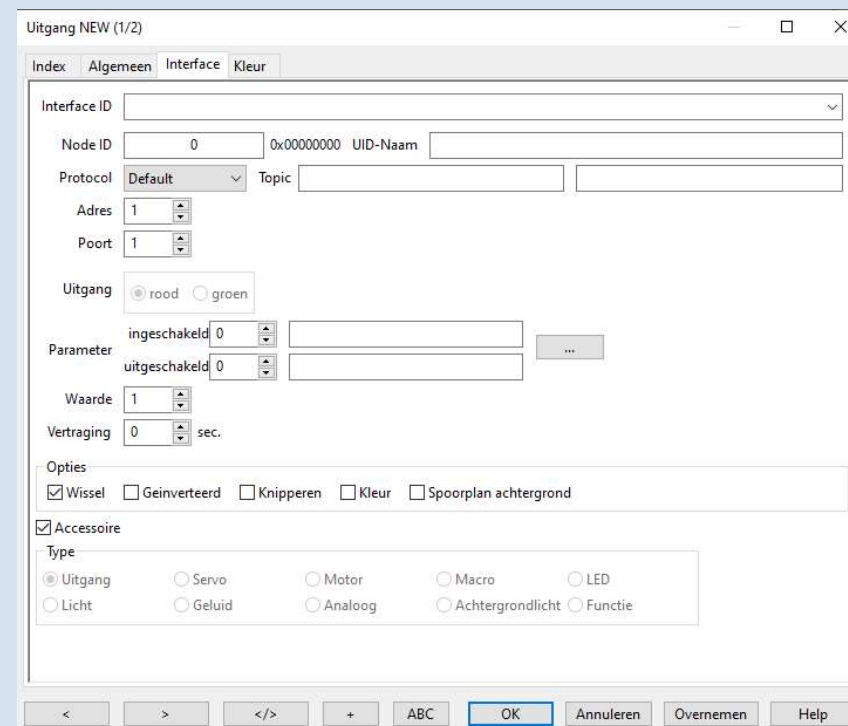
Adres 4 *Adres 1, Poort 4*

Adres 5 *Adres 2, Poort 1*

Adres 6 *Adres 2, Poort 2*

Et cetera

Vink voor servo's het veld *Accessoire* (en het veld *Wissel*) aan. Het veld *Interface ID* wordt bij DCC-decoders niet gebruikt.



Het startadres (het eerste DCC-adres waar de decoder op reageert) en de servostanden (hoek en snelheid) worden ingesteld bij de variabelen in de Arduino sketch. Daar kun je ook instellen hoeveel kanalen de decoder omvat (meestal 16 voor Nano en Uno en 32 voor Mega) en welke Arduino pinnen als output gebruikt worden: meestal voor Uno 3 tm 18 (16 kanalen), voor Nano 3 tm 20 (18 kanalen) en voor Mega 22 tm 53 (32 kanalen). Bij vrijwel alle Arduino decoders is pin 2 de DCC-ingang.