

Art. 1200

# Scheda gestione Deviatoio

Scheda che permette di motorizzare qualsiasi modello di deviatoio, con movimento lento, uscita di comando relè per gestire la polarità del cuore degli scambi tipo elettrofrog, con speciale staffa di supporto in metallo per il servo.

*L'installazione del prodotto deve essere eseguita secondo le indicazioni di installazione fornite, al fine di preservare l'operatore da eventuali incidenti e il prodotto da eventuali danneggiamenti. L'utilizzo di questo dispositivo pur essendo testato e sicuro è a proprio rischio e pericolo ed acquistato con formula visto e piaciuto. La A.F.F.C. è esonerata da qualsivoglia responsabilità civile o penale conseguente a violazioni delle norme giuridiche vigenti in materia e derivanti dall'improprio uso del prodotto da parte dell'utilizzatore o di terzi.*

## DATI TECNICI:

Alimentazione : 12 Vdc 500mA

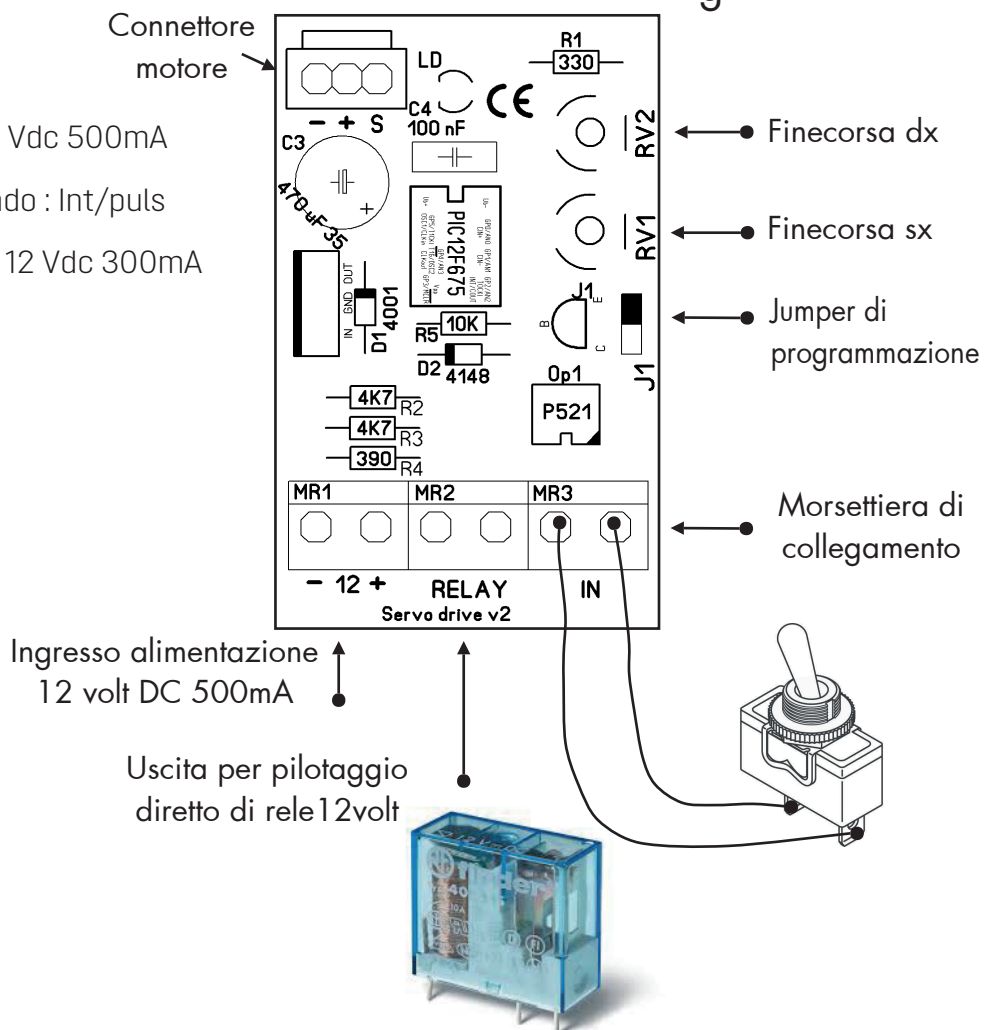
Ingresso di comando : Int/puls

Uscita pilotaggio : 12 Vdc 300mA

RV1 : Finecorsa dx

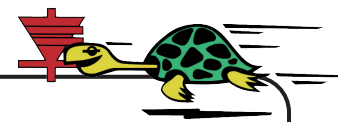
RV2 : Finecorsa sx

Fig. 1



Associazione Fermodellisti Fratte Centro

[www.tartarugaelettronica.it](http://www.tartarugaelettronica.it)



# ASSEMBLAGGIO MOTORE E STAFFA



Miniservo



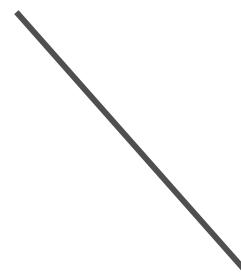
Staffa



Dado



Bullone M2,5



Corda

1. Inserire il motore nella staffa allargando leggermente le flange inferiori per facilitare l'inserimento, fig.2

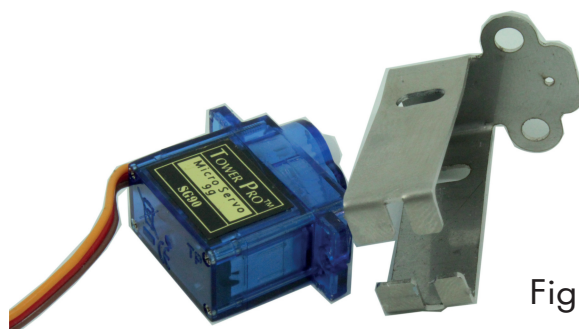


Fig.2

2. Serrare la flangia di tenuta inserendo il bullone dal lato destro, facendolo passare posteriormente alla aletta di plastica del motore, fig.3 e 4

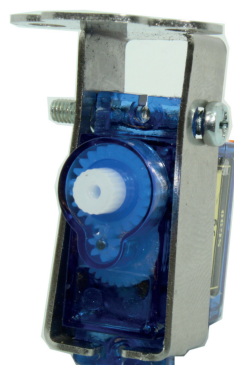


Fig.3

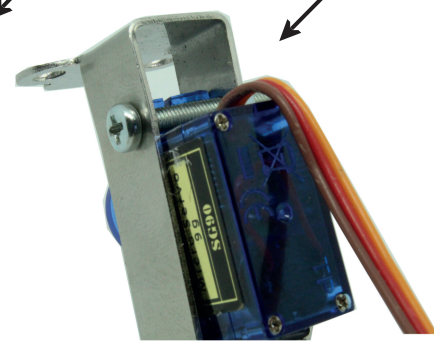


Fig.4

3. Sagomare la corda di comando con una pinza a punte fini, fig.5



Fig.5

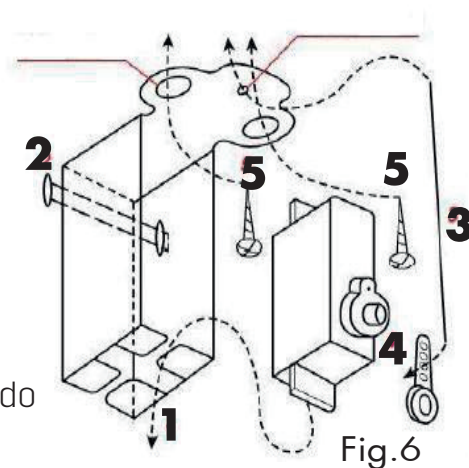


Fig.6

- 1 - Fermo motore
- 2 - Viti motore
- 3 - Corda di comando
- 4 - Braccio motore
- 5 - Viti fissaggio



## REGOLAZIONE CORSA MOTORE E MONTAGGIO ASTA DI COMANDO

*N.B. La procedura di taratura va eseguita a banco, prima del montaggio effettivo*

1. Togliere alimentazione
2. Connettere il motore alla scheda avendo cura di verificare che il filo arancione si trovi connesso in riferimento al simbolo <S> del connettore a pettine da 3 pin ( S + - ) Fig.7
2. Posizionare il Jumper <JPROG> su ON
3. Ruotare il trimmer RV1 completamente in senso anti-orario
4. Ruotare il trimmer RV2 completamente in senso orario
5. Alimentare la scheda ( 12 Vdc - 500mA )
6. Applicare il braccio motore di plastica come illustrato in fig.8

Fig.7

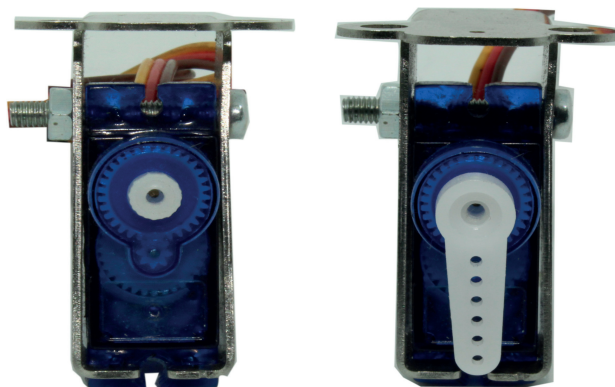
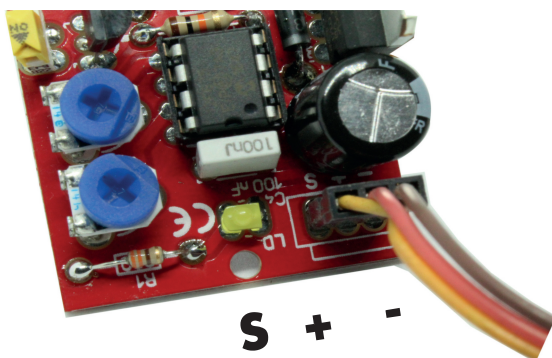


Fig.8

6. Ruotare RV2 fino alla posizione desiderata
7. Chiudere l'ingresso <IN> di comando
8. Ruotare RV1 fino alla posizione desiderata
9. Posizionare il Jumper <JPROG> su OFF

### AZIONAMENTO RV1:

*Girando la manopola di regolazione del trimmer RV1, l'escursione del motore è limitata al solo lato Sinistro, fig.9*



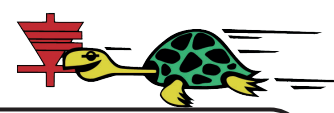
Fig.9

### AZIONAMENTO RV2:

*Girando la manopola di regolazione del trimmer RV2, l'escursione del motore è limitata al solo lato Destro, fig.10*



Fig.10



## FINE PROCEDURA DI TARATURA:

Superato il limite di regolazione, l'asse del motore si ferma sulla zona di stallo cioè la posizione massima raggiungibile dall'asse motore. La regolazione ottimale si ottiene posizionando l'asse del motore come in illustrato nella pagina precedente fig 9,10. Non superare la zona di stallo e rimanere sempre sull'area di movimento del motore, destra e sinistra. Al termine della taratura posizionare l'interruttore JPROG in OFF

## MONTAGGIO MOTORE SOTTO PLANCIA



Al termine del montaggio  
Tagliare l'asta in eccesso

Foro da 10 mm

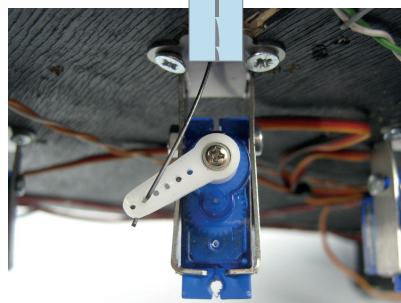


Fig.11

## DEVIATOI CON ELETTROFROG polarizzazione cuore

Schema con deviato

Polarizzazione del cuore con scambi modello elettrofrog

Collegare il rele ai due morsetti rele della scheda e seguire questa tabella di connessione:

Cuore = Comune

Binario SX = Na

Binario DX = Nc

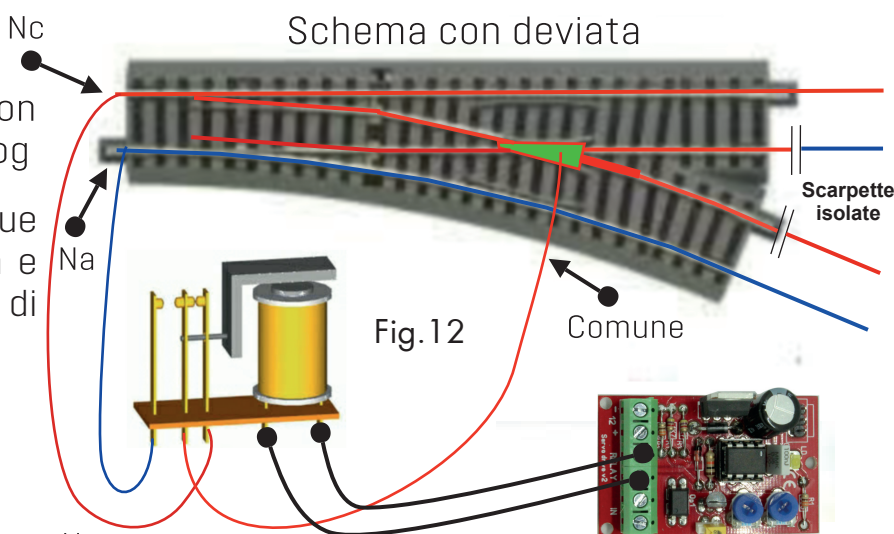


Fig.12

Schema con normale tracciato

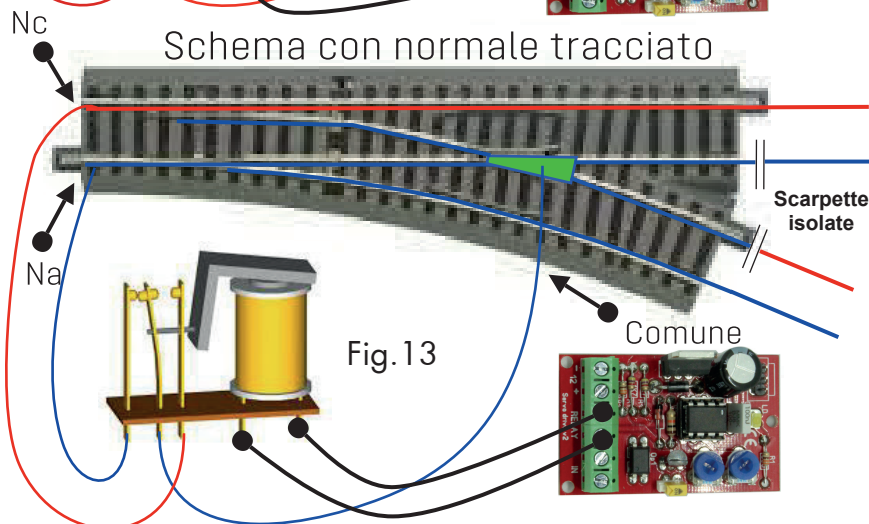


Fig.13



Relè ausiliario 12 Vdc