

デコーダプロフィール:

[製品名] DE29x2 C62K

[概要] 2fx Silent BEMF Decoder

[説明]

[アドレス] 3

CV	説明	値	16進	バイナリ	詳細
CV1	主アドレス	3	0x03	0000 0011	
CV2	スタート電圧	0	0x00	0000 0000	
CV3	加速度	0	0x00	0000 0000	
CV4	減速度	0	0x00	0000 0000	
CV5	最大電圧	0	0x00	0000 0000	
CV6	中間電圧	0	0x00	0000 0000	
CV7	製造会社バージョン番号	101	0x65	0110 0101	
CV8	製造会社ID	103	0x67	0110 0111	SNJPN:Nagasue System Design Office
CV10	EMFフィードバックカットアウト	125	0x7d	0111 1101	
CV11	パケットタイムアウト値	0	0x00	0000 0000	
CV15	ロック解除番号	0	0x00	0000 0000	1:モーターデコーダ 2:サウンドデコーダ 3:ファンクション専用デコーダ 4-7:ユーザ予約
CV16	ロック識別番号	0	0x00	0000 0000	1:モーターデコーダ 2:サウンドデコーダ 3:ファンクション専用デコーダ 4-7:ユーザ予約
CV17	拡張アドレス	192	0xc0	1100 0000	
CV18	拡張アドレス	0	0x00	0000 0000	
CV19	総括アドレス	0	0x00	0000 0000	
CV21	総括アドレス対応 F1-F8	255	0xff	1111 1111	
CV22	総括アドレス対応 FL-F9-F12	255	0xff	1111 1111	
CV29	内部設定#1	6	0x06	0000 0110	bit5=2byte, bit4=spdtbl, bit2=pwr, bit1=FL, bit0=方向
CV33	ヘッドライト減光	68	0x44	0100 0100	bit(7-4)減光値, bit(3-0)減光指示 Fno * 減光値=4/15, F4で減光
CV34	入換標識灯	7	0x07	0000 0111	bit7=入替標識灯右側 bit(3-0)Fno *左側テールが入替標識灯,F7で点灯
CV35	FX1	96	0x60	0110 0000	1END ヘッドライト:bit7=END制御(2END), bit6=END制御(1END), bit5=方向制御有効化, bit4=点灯方向(=0:前)(=1後), bit(0-3) = Fno指定(0-12),14=常点灯 *1End側で前進時 F0で点灯
CV36	FX2	7	0x07	0000 0111	火室表現: bit7=END制御(2END), bit6=END制御(1END), bit5=方向制御有効化, bit4=点灯方向(=0:前)(=1後), bit(0-3) = Fno指定(0-12),14=常点灯 *F7
CV43	室内灯減光設定	13	0x0d	0000 1101	bit(7-4)減光値, bit(3-0)減光指示 Fno *無効
CV46	LOCK FX DIR	15	0x0f	0000 1111	
CV49	Product No	60	0x3c	0011 1100	DE29x6
CV55	BEMF PARAM	4	0x04	0000 0100	KI (integral)
CV56	TORQUE PARAM	21	0x15	0001 0101	bit7:torque val:255 bit6-5:00:bemf ref 5V,01:4.096V,1x:2.048V bit4:1=低速時からトルクを徐々に弱める bit3:rnd torque bit2-1:boost torque bit0:max torque
CV57	BEMF PARAM	40	0x28	0010 1000	KP (proportional)
CV58	DC_MODE	131	0x83	1000 0011	(bit7..bit0) = (F7..F0)
CV59	DC_MODE	0	0x00	0000 0000	(bit4..bit0) = (F12..F8)
CV60	DE29x6	81	0x51	0101 0001	bit7=EMERG DECEL, bit6=STOP BRAKE, bit4=stopdim, bit2=1:us mode ,0:jp mode bit1=RULE17 DIM bit0=BEMF
CV61	連結面設定	3	0x03	0000 0011	bit1=2END側点灯,bit0=1END側点灯
CV62	FX FxDecay / FxRate	202	0xca	1100 1010	FxDecay(bit7-4), FxRate(bit3-0)(0000-1111)
CV63	RULE17/拡張FX開始	2	0x02	0000 0010	bit(7-4) = RULE17開始 Fno指定(0-12),14=常点灯 bit(0-3) = 拡張FX開始 Fno指定(0-12),14=常点灯
CV66	前進 追加出力微調整	128	0x80	1000 0000	
CV67	スピードテーブル 1	5	0x05	0000 0101	
CV68	スピードテーブル 2	8	0x08	0000 1000	
CV69	スピードテーブル 3	12	0x0c	0000 1100	
CV70	スピードテーブル 4	16	0x10	0001 0000	
CV71	スピードテーブル 5	20	0x14	0001 0100	
CV72	スピードテーブル 6	24	0x18	0001 1000	

CV	説明	値	16進	バイナリ	詳細
CV73	スピードテーブル 7	28	0x1c	0001 1100	
CV74	スピードテーブル 8	33	0x21	0010 0001	
CV75	スピードテーブル 9	38	0x26	0010 0110	
CV76	スピードテーブル 10	43	0x2b	0010 1011	
CV77	スピードテーブル 11	48	0x30	0011 0000	
CV78	スピードテーブル 12	53	0x35	0011 0101	
CV79	スピードテーブル 13	60	0x3c	0011 1100	
CV80	スピードテーブル 14	67	0x43	0100 0011	
CV81	スピードテーブル 15	74	0x4a	0100 1010	
CV82	スピードテーブル 16	82	0x52	0101 0010	
CV83	スピードテーブル 17	90	0x5a	0101 1010	
CV84	スピードテーブル 18	98	0x62	0110 0010	
CV85	スピードテーブル 19	106	0x6a	0110 1010	
CV86	スピードテーブル 20	115	0x73	0111 0011	
CV87	スピードテーブル 21	125	0x7d	0111 1101	
CV88	スピードテーブル 22	137	0x89	1000 1001	
CV89	スピードテーブル 23	152	0x98	1001 1000	
CV90	スピードテーブル 24	171	0xab	1010 1011	
CV91	スピードテーブル 25	192	0xc0	1100 0000	
CV92	スピードテーブル 26	212	0xd4	1101 0100	
CV93	スピードテーブル 27	232	0xe8	1110 1000	
CV94	スピードテーブル 28	255	0xff	1111 1111	
CV95	後進 追加出力微調整	128	0x80	1000 0000	
CV105	所有者定義 #1	0	0x00	0000 0000	
CV106	所有者定義 #2	0	0x00	0000 0000	
CV112	FX1照度/灯火種別	246	0xf6	1111 0110	bit(7-4)減光値 / bit(3-0)灯火種別 0000 : NORMAL; 0001 : HEADLIGHT; 0010 : RIGHT_TAILLIGHT; 0011 : LEFT_TAILLIGHT; 0100 : 室内灯; 0101 : 室内蛍光灯; 0110 : ヘッドライト(フェードイン/アウト) 0111 : 火室表現 1000 : 点滅 1001 : フリッカー; 1011 : MARS; 1100 : 1ストロボ; 1101 : 2ストロボ; 1110 : 右ディッチライト 1111 : 左ディッチライト *ヘッドライト(フェードイン/アウト)
CV113	FX2照度/灯火種別	247	0xf7	1111 0111	bit(7-4)減光値 / bit(3-0)灯火種別 0000 : NORMAL; 0001 : HEADLIGHT; 0010 : RIGHT_TAILLIGHT; 0011 : LEFT_TAILLIGHT; 0100 : 室内灯; 0101 : 室内蛍光灯; 0110 : ヘッドライト(フェードイン/アウト) 0111 : 火室表現 1000 : 点滅 1001 : フリッカー; 1011 : MARS; 1100 : 1ストロボ; 1101 : 2ストロボ; 1110 : 右ディッチライト 1111 : 左ディッチライト *火室表現
CV204	Analog Configuration	44	0x2c	0010 1100	(bit7-bit4)=direction threshold, (bit1,bit0)=speed step sensitivity