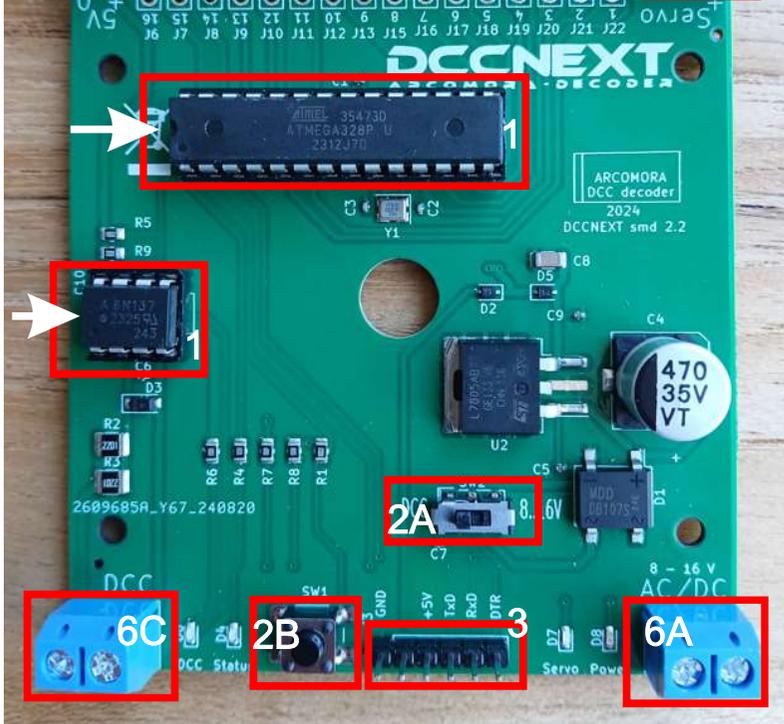


## Construire le DCCNext



1) Souder les supports de circuit imprimé. Attention à l'orientation !

2) Souder les deux switchs repérés 2A et 2B

3) Souder la bande de 6 connecteurs Dupont repérée 3

4) Emboîter en les glissant l'un dans l'autre les borniers à vis verts nécessaires et les souder comme indiqué en 4.

Note : le petit bornier bleu est obligatoire. Le nombre maximum de connexions pour les servos étant de 12. Il faut donc souder au minimum 4 borniers à vis verts.

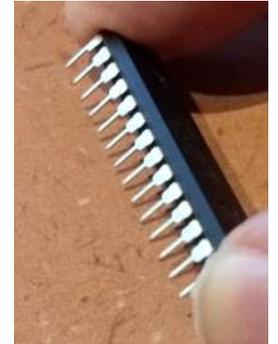
5) Au besoin, souder de 2 à 12 bandes de 3 broches Dupont (repère 5).

Il est conseillé de n'utiliser que des borniers à vis !

Utilisez 16 broches Dupont lorsque vous utilisez la carte de connexion avec un module PowerNext (carte de connexion fournie par ailleurs).

6) Souder les trois grands borniers à vis repérés 6A, 6B et 6C.

7) Insérez les 2 circuits intégrés dans leur support. Attention à l'orientation ! En général les pattes sont trop écartées et ne rentrent pas correctement dans le support. Pour les redresser, placez un côté du CI contre le plan de travail et appuyez doucement pour corriger toutes les pattes en même temps. Faites la même chose de l'autre côté.



## Tester le DCCNext

L'assemblage est maintenant terminé et nous pouvons commencer à tester le DCCNext. Pour cela, le processeur dispose d'un programme de test.

1) Connectez UNIQUEMENT l'interface USB au PC.

Le voyant jaune d'alimentation doit s'allumer et le voyant rouge d'état doit clignoter très rapidement.

2) Connectez le signal DCC aux bornes DCC. Maintenant, la LED verte doit également être allumée.

3) Commencez par envoyer l'adresse DCC 1 au DCCNext.

La LED rouge doit maintenant clignoter moins rapidement.

Ceci indique que la commande DCC a été « comprise » par le DCCNext.

4) Envoyez maintenant au DCCNext une adresse DCC aléatoire supérieure à 1.

La LED rouge clignote de nouveau plus rapidement. Cela indique que la commande DCC a été « comprise » par le DCCNext.

5) Envoyez une autre adresse DCC. La LED rouge clignote de nouveau plus lentement.

6) Essayez d'autres adresses. La fréquence de clignotement doit être modifiée à chaque changement d'adresse. Les 16 ports peuvent ainsi être testés.

## Alimenter le DCCNext

1) Utiliser le signal DCC : placer le commutateur 2A en position DCC et connecter le signal DCC à la borne 6C.

**OU**

2) Utiliser une alimentation externe: connecter une alimentation 8-16V à la borne 6A et mettre le commutateur 2A en position 8-16V.

**OU**

3) Utiliser une alimentation 5V DC connectée au petit bornier bleu des éléments repérés "4" (commutateur 2A en position 8-16V).

**OU**

4) Utiliser l'interface USB (commutateur 2A en position 8-16V).

Connecter une alimentation 5V DC au bornier 6B si des servos sont connectés aux broches Dupont repérées "5".

**ARCOMORA**  
ARDUINO CONTROLLED MODEL RAILWAY