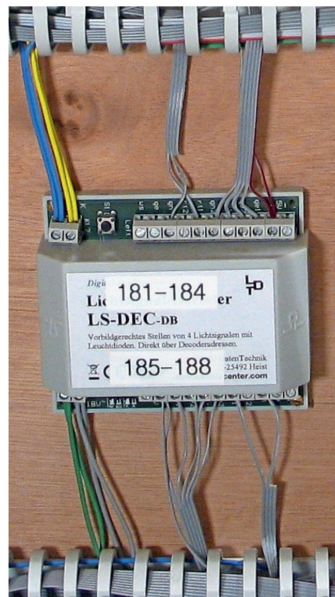


Man muss sicherstellen, dass die Schalterkerne zuverlässig polarisiert sind.




Anschlusssituation an den Decodern.

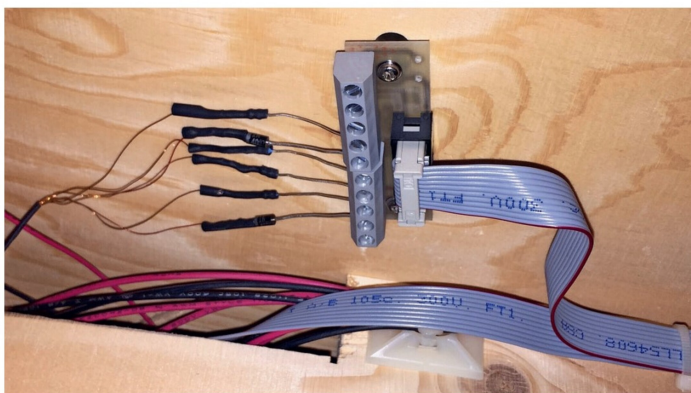
funktioniert nach dem Prinzip, den Motor nur mit positivem Wechselstrom zu speisen, um ihn in eine Richtung drehen zu lassen, und mit negativem Wechselstrom, um ihn in die andere Richtung drehen zu lassen.

Tortoise-Motoren haben zwei Wechselkontakte. Leider ist es eine Schwäche der Tortoise-Motoren, dass ihre Schaltkontakte auf der Leiterplatte gleiten. Dies kann langfristig zu Verschleiss und somit zu schlechten Kontakten und einer Unterbrechung der Stromversorgung des Schaltkerns führen. In diesem Fall wird ein Kontakt für die Polarisierung des Kerns und der zweite unbenutzte Kontakt verwendet. Um einen möglichen Fehler im ersten Kontakt auszugleichen, wird der zweite Wechselstromkontakt parallel zum ersten geschaltet. Wenn also einer ein Problem darstellt, sorgt der zweite immer noch für die Versorgung des Weichenherzens!

Je nach Art der anzuschliessenden Signale können sie eine bestimmte Anzahl von Drähten wählen, die zwischen dem Signal und dem Decoder gezogen werden sollen. Um die Verdrahtung der kleinen Schnittstellenschaltungen mit zehnpoligen (ASB10)

oder 15-poligen (DSUB 15) Steckverbindern zu erleichtern, wurde die vom VSDM (www.vsdm.ch/2917/produkte) verkaufte Version verwendet. Diese Schaltungen werden in der Nähe des Ausgangs der Signalleitungen installiert und mit den Schraub- oder Lötanschlüssen verbunden. Danach übernimmt

ein Stecker mit Flachkabel und ermöglicht das gleichzeitige Ziehen von zehn oder 15 Leitern. Wie im Bild zu sehen ist, wird auf der Seite des Decoders das Flachbandkabel getrennt, abisoliert und anschliessend an die Klemmen des Signaldecoders angeschlossen. 



So erfolgt der Anschluss der Signale. Praktischerweise werden Flachbandkabel verwendet.