

LokSound 5 CV値1～255 早見表

ホビーと用品のEmy

CV値	名前	現在のCV値	内容	使用可能レンジ	標準値		
1	機関車番号		機関車のアドレス番号	1 - 127	3		
2	起動電圧		起動電圧の設定	1 - 75	3		
3	加速度		レンジの値に0.869を掛けた数値が、停止状態から最高速度へ至るまでの時間になります。	0 - 64	8		
4	減速度		レンジの値に0.869を掛けた数値が、最高速度から停止するまでの時間になります。	0 - 64	6		
5	最高速度		最高速度の設定	0 - 64	64		
6	中間速度		中間速度の設定	0 - 64	22		
7	バージョン情報		LokSounデコーダーのソフトウェアバージョン情報				
8	メーカーのID		このCV値に8を書き込むと、工場出荷時（標準値）にリセットされます。	151			
9	モーターPWM周波数		1000Hzの倍数としてのモーターPWM周波数。	10-50	40		
13	アナログモード F1 - F8		アナログモードでの機能F1からF8の設定	0 - 255	1		
			Bit			内容	Value
			0			F1	1
			1			F2	2
			2			F3	4
			3			F4	8
			4			F5	16
			5			F6	32
			6			F7	64
7	F8	128					
14	アナログモード FL, F9 - F12		アナログモードでの機能FLとF9からF12の設定	0 - 255	3		
			Bit			内容	Value
			0			FL(f)	1
			1			FL(r)	2
			2			F9(f)	4
			3			F10(f)	8
			4			F11	16
			5			F12	32
			6			F9(r)	64
7	F10(r)	128					
15	デコーダーロック		NMRAによるデコーダーロック機能。詳細については、以下を参照してください。	0-255	0		
16		http://www.nmra.org/standards/DCC/WGpublic/0305051/0305051.html					
17	機関車番号						
18	ロングアドレス	機関車番号のロングアドレス設定用					
19	編成番号 (重連時に使用)		0と128は編成番号は無効 1～127は正方向の編成番号 129～255は逆方向の編成番号	0 - 255	0		
21	コンシストモード F1-F8		構成モードでの機能F1からF8のステータス CV13のようなビットの意味	0-255	0		
22	コンシストモード FL,F9-F12		構成モードでの機能FL、F9～F12のステータス CV14のようなビットの意味	0-63	0		
23	加速を調整する		加速CV3を調整するための係数。0から127までの値がCV3に追加されます。値を減算する場合は、ビット7（値128）を追加で設定します。 単位は0.896秒です。	0-127	0		
24	減速を調整する		減速度CV4を調整するための係数。0から127までの値がCV3に追加されます。値を減算する場合は、ビット7（値128）を追加で設定します。 単位は0.896秒です。	0-127	0		
27	ブレーキモード		希望するブレーキモードの選択	0 - 255	28		
			bit			説明	Value
			0			ABCブレーキ、右側の電圧が高い	1
			1			ABCブレーキ、左側の電圧が高い	2
			2			ZIMO®HLUブレーキがアクティブ	4
			3			駆動方向に対して極性がある場合は、DCでブレーキをかけます	8
			4			駆動方向のような極性の場合、DCでブレーキをかける	16
			5			Selectrixブレーキダイオード、極性が駆動方向に反する場合にブレーキをかける	32
			6			Selectrixブレーキダイオード、極性が駆動方向に似ている場合はブレーキ	64
7	Speed = 0の場合、一定の制動距離でロコブレーキ	128					
28	RailCom®構成		RailCom®の設定		131		
			Bit			説明	Wert
			0			チャンネル1アドレスブロードキャストが有効	1
			1			チャンネルで許可されるデータ送信	2
7	RailCom®Plus自動ロコ認識がアクティブ	128					

LokSound 5 CV値1～255 早見表

ホビーと用品のEmy

29	構成レジスタ	このレジスタには重要な情報が含まれており、その一部はDCC操作にのみ関連しています。		12		
		Bit	内容		Value	
		0	前後の進行方向を設定します。 正方向 逆方向		0 1	
		1	スピードステップの設定。(DCCモードの場合のみ) スピードステップは14 スピードステップは28もしくは128		0 2	
		2	アナログ運転の可否 アナログ運転不可 アナログ運転可		0 4	
		3	RailComの使用 RailCom®を無効にする RailCom®を有効にする		0 8	
		4	使用するスピードカーブの選択 スピードカーブの設定はCV2,5,6を使用 スピードカーブの設定はCV67～94を使用		0 16	
		5	使用する機関車番号の選択。(DCCモードの場合のみ) ショートアドレスのCV1を使用 ロングアドレスのCV17とCV18を使用		0 32	
31	インデックス レジスタ H	CV257-512の選択ページ。 LokSound 5の場合、通常は16に設定されます		16	16	
32	インデックス レジスタ L	CV257-512の選択ページ		0-16	0	
47	プロトコルの選択	どのプロトコルがアクティブか。		0-255	13	
		Bit	説明			Value
		0	DCCプロトコルが有効			1
		1	M4プロトコルが有効 (LokSound 5 DCC用は選択できません)			2
		2	モトローラプロトコルが有効 (LokSound 5 DCC用は選択できません)			4
3	セレクトリックスプロトコルが有効 (LokSound 5 DCC用は選択できません)	8				
49	拡張構成 #1	プレーキセクションのサポートを有効にするか、バックEMF制御をオフにします。		0 - 128	19	
		Bit	説明			
		0	負荷制御オフ 負荷制御オン			0 1
		1	DCモーターのPWM周波数設定 パルス制御 15kHz パルス制御 30kHz			0 2
		2	メルクリン デルタモード デルタモード オフ デルタモード オン			0 4
		3	メルクリン セカンドアドレス セカンドアドレス オフ セカンドアドレス オン			0 8
		4	自動速度ステップの検出 DCC速度ステップ検出 オフ DCC速度ステップ検出 オン			0 16
		5	LGB用ファンクションボタンモード LGBモード オフ LGBモード オン			0 32
		6	Zimoマニュアル機能 Zimoマニュアル機能 オフ Zimoマニュアル機能 オン			0 64
		7	LokSound2の動作 オン LokSound2の動作 オフ			0 128
50	アナログ運転	希望するアナログ運転の選択		0 - 3	3	
		Bit	説明			
		0	AC電源アナログモード オフ オン			0 1
		1	DC電源アナログモード オフ オン			0 2
51	«KSlow»カットオフ	«KSlow»がアクティブになるまでの内部Speedstep		0-255	10	
52	BEMFパラメータ «KSlow»	«K»-低速ステップに有効なPI-Controllerの部分		0-255	10	
53	コントロールリファレンス	モーターが最高回転数の状態の時の逆起電力電圧を定義します。 モーターの効率が高いほど、この値を高く設定できます。 エンジンが最高速度に達しない場合は、このパラメーターを減らしてください		0-255	130	
54	負荷制御Kのパラメータ	内部PIコントローラーのKコンポーネント 負荷制御の効果を定義します。 値が大きいくほど、逆起電力制御の効果が強くなります。		0-255	50	
55	負荷制御Iのパラメータ	「i」-内部PIコントローラーのコンポーネントで、モーターの運動量慣性を定義します。 モーター (大きなフライホイールまたはより大きな直径のモーター) の運動量が高いほど、この値を低く設定する必		0-255	100	
56	最小電圧でのBEMFの影響	0～100%の間で負荷制御が有効になる速度を定義します。 値32は、負荷制御が半分の速度まで有効であることを示します。		1-255	255	

LokSound 5 CV値1~255 早見表

ホビーと用品のEmy

57	スチームチャフ同期#1		0.64を掛けたものは、速度ステップ1での2つのチャフ音の間の秒単位の時間です。値0は、排気音間の期間が車輪のセンサーによって制御されることを示します。	1-255	30
58	スチームチャフ同期#2		速度の増加に伴って排気音の間隔が徐々に減少することを定義します。値が大きいくほど、減少が速くなり、値が小さいほど、減少が遅くなります。排気音が車輪のセンサーによって検知される場合 (CV 57	1-255	20
59	最低速度ステップ		32で割ると、最も遅い速度ステップでサウンドを生成するための係数が得られます。32未満の値は遅	0 - 64	32
60	最高速度ステップ		32で割ると、最速の速度でサウンドを再生するための係数が得られます。32未満の値は遅く、32を超	0 - 64	48
61	ランダムサウンド 最小		1を掛けたものが最短のランダムサウンド間隔になります。(秒単位)	0 - 64	5
62	ランダムサウンド 最高		1を掛けた数値が、最長のランダム音の間隔になります。(秒単位) CV61およびCV62 = 0の場合、ランダムサウンドの再生は無効になります。	0 - 64	10
63	サウンドの音量		走行音やその他の音量	0 - 64	64
64	ブレーキモード音のしきい値		ブレーキ音を開始するタイミングを指定します。値が大きいくほど開始が早くなります。CV 64 = 0の場合、ブレーキ音はエンジンが停止したときにのみ再生されます。	0-255	60
65	ブレーキ音のしきい値 «ブレーキオン»		実際の車両速度ステップがここに示されている値以下の場合、ブレーキ音が鳴ります。	0-255	7
66	フォワードトリム		値を128で割った値が、前進時にモーター電圧を乗算するために使用される係数です。値0は、トリム	0 - 255	128
67	スピードテーブル		速度ステップを個々に設定できます。 各ステップ間は自動的に補間されます。	0 - 255	
68					
69					
70					
71					
72					
73					
74					
75					
76					
77					
78					
79					
80					
81					
82					
83					
84					
85					
86					
87					
88					
89					
90					
91					
92					
93					
94					
95	リバーストリム		128で割った値が、バック運転時にモーターへかける電圧を決定します。値0は、機能を無効にしま	0 - 255	0
101	シャンティングモード トリム		128で割った数字が、シャンティングモードがONになった時にモーターに掛ける電圧の係数になりま	0-128	64
102	ブレーキモードの終了 遅延		検出された制動距離が再び残る前に経過しなければならない16ミリ秒の倍数としての時間。	0-255	12
103	負荷調整「オプション 負荷」		128で割ると、「オプションのロード」がアクティブなときにCV3、CV4、およびサウンドを変更する 係数が得られます。	0-255	0
104	負荷調整「一次負荷」		128で割ると、「一次負荷」がアクティブなときにCV3、CV4、およびサウンドを変化させる係数が得 られます。	0-255	255
105	ユーザーCV #1		フリーのCV値。ここでは、必要なものを何でも保存できます。	0-255	0
106	ユーザーCV #2		フリーのCV値。ここでは、必要なものを何でも保存できます。	0-255	0
111	ギアボックスのバック ラッシュ		進行方向を逆転した時、ギアのバックラッシュを防ぐためにモーターが最小速度で動作する16m秒の倍 数としての時間。	0-255	0
112	ライトの点滅		ストロボ効果の点滅頻度。0.065536秒の倍数。	0-255	20
113	電源のバイパス		電圧が遮断された後、デコーダーがPowerPackを介してブリッジする時間。単位：0.032768秒の倍	0 - 255	32
116	低速BEMFサンプリング 期間		速度ステップ1での0.1ミリ秒でのBEMF測定の頻度	50-200	50
117	フルスピードBEMFサ ンプリング期間		速度ステップ255での0.1ミリ秒でのBEMF測定の頻度	50-200	150
118	低速BEMF測定ギャッ プ長Vmin		速度ステップ1でのBEMF測定ギャップの長さ (0.1ミリ秒)	10-20	15
119	フルスピードBEMF測 定ギャップ長Vmax		速度ステップ255での0.1ミリ秒単位のBEMF測定ギャップの長さ	10-20	15
123	ABCモード「スロード ライブ」		ABCブレーキ中の低速走行セクションで有効な速度。	0-255	100

No.	項目名	デコーダーの追加の重要な設定			範囲	初期値
		Bit	説明	value		
124	拡張構成 #2	0	双方向ビット: 方向を変えるときは、駆動方向を維持する。 運転方向を維持しない。	1 0	21	
		1	CV15 / 16でデコーダーロックを無効にする CV15 / 16でデコーダーロックを有効にする	0 2		
		2	原動機の起動遅延を無効にする 原動機の起動遅延を有効にする	0 4		
		3	SUSIプロトコルを無効にする SUSIプロトコルを有効にする	0 8		
		4	出力AUX9を有効にする (LokSound 5 H0のみ) ホイールセンサー入力を有効にする (LokSound 5 H0のみ)	0 16		
		5	モーター過負荷保護 ブロックされてもモーターはオフになりません。 モーターの加熱を避けるためにブロックされると、モーターは数秒間オフになります	0 32		
		6	自動パーキングブレーキを無効にする 自動パーキングブレーキを有効にする (EMKブレーキ)	0 64		
		7	予約済み	128		
125	アナログDCの開始電圧	取説のSettings for Analogue Operationの項を読んでください。			0-255	90
126	アナログDCの最高速度	取説のSettings for Analogue Operationの項を読んでください。			0-255	130
127	アナログACの開始電圧	取説のSettings for Analogue Operationの項を読んでください。			0-255	90
128	アナログACの最高速度	取説のSettings for Analogue Operationの項を読んでください。			0-255	130
129	アナログファンクション「ヒステリシス」	アナログモードの機能のオフセット電圧。			0-255	15
130	アナログモーター「ヒステリシス」	アナログモードでのモーター機能のオフセット電圧。			0-255	5
132	踏切ホールドタイム	踏切の保持時間。			0-255	80
133	サウンドフェーダー	サウンドフェーダーが有効なときの音量。			0-255	128
134	ABCモードの「感度」	ABCの非対称性が認識されるしきい値。			4-32	10
138	スモークユニットトリムファン	128で割ると、同期スモークユニットのファン速度を調整できる係数が得られます。			0-255	128
139	スモークユニットトリム温度	128で割ると、同期されたスモークユニットの温度を調整できる係数が得られます。			0-255	128
140	スモークタイムアウト	スモークユニットの自動シャットダウンまでの時間。			0-255	255
141	最小スモークチャフ	0.041秒の分解能での外部スモークユニットのスチームチャフの最小持続時間。			0-255	10
142	最大スモークチャフ	0.041秒の分解能での外部スモークユニットのスチームチャフの最大持続時間。			0-255	125
143	スモークチャフの長さ	128で割ると、蒸気チャフの持続時間をトリガーパルスに対して調整できる係数を示します。			0-255	100
144	煙予熱温度	二次煙発生器 (シリンダー煙ユニット) の予熱温度 (摂氏)			0-255	150
149	ABCシャトルトレインホールドタイム	ABCシャトル列車の運行時、方向転換をする時の待機時間。秒単位。			0-255	255
150	HUL速度制限1	HLU速度制限1.内部スピードステップ。			0-255	42
151	HLU速度制限2 (U)	HLU速度制限2 (U)。内部スピードステップ。			0-255	85
152	HUL速度制限3	HLU速度制限3.内部スピードステップ。			0-255	127
153	HLU速度制限4 (L)	HLU速度制限4 (L)。内部スピードステップ。			0-255	170
154	HUL速度制限5	HLU速度制限5.内部スピードステップ。			0-255	212
155	サウンドCV 1 - サウンドCV 16	サウンドプロジェクト内で割り当てることができるサウンドを選択するための16のCV。 サウンドプロジェクトのドキュメントに注意してください。			0-255	0
156						
157						
158						
159						
160						
161						
162						
163						
164						
165						
166						
167						
168						
169						
170						
179	ブレーキ機能1 減速	ブレーキ機能1がアクティブな場合、CV 4の33%が差し引かれる値。			0-255	80
180	ブレーキ機能2 減速	ブレーキ機能2がアクティブな場合、CV 4の33%が差し引かれる値。			0-255	40

LokSound 5 CV値1~255 早見表

ホビーと用品のEmy

181	ブレーキ機能3 減速		ブレーキ機能3がアクティブな場合、CV 4の33%が差し引かれる値。	0-255	40
182	ブレーキ機能1 最高速度		ブレーキ機能1がアクティブなときに到達できる最高速度ステップ。	0-126	0
183	ブレーキ機能2 最高速度		ブレーキ機能1がアクティブなときに到達できる最高速度ステップ。	0-126	126
184	ブレーキ機能3 最高速度		ブレーキ機能1がアクティブなときに到達できる最高速度ステップ。	0-126	126
246	連結器自動開放 走行速度		連結器開放中の車両速度。値が高いほど車両は速くなります。値0は、自動カブラーをオフに切り替えます。連結器自動開放は、機能出力が「パルス」または「カブラー」に調整されている場合にのみア	0-255	0
247	連結器自動開放 離れる時間		この値に0.016を掛けると、車両が列車から離れるのに必要な時間が定義されます（連結器自動開放）。	0-255	0
248	連結器自動開放 押す時間		この値に0.016を掛けると、ロコが列車を押すのに必要な時間が定義されます（連結器自動開放）。	0-255	0
249	最小スチームチャフ距離		センサーデータに依存しない、2つのスチームチャフの最小距離。	0-255	0
250	二次スチームチャフト リガー		二次蒸気チャフ発生器の2つの連続する蒸気チャフ間の距離を定義します。この値は、二次蒸気チャフ発生器の蒸気チャフ距離が一次蒸気チャフ発生器のそれよりも短くなければならないことを示しています	0-255	0
253	コンスタントブレーキ モード		ファンクション	0-255	0
			CV 253 = 0 : デコーダーは直線的に停止します		
254	前方に一定の制動距離		値> 0は、速度に関係なく、制動距離の方法を決定します。	0-255	0
255	後方への一定の制動距離		後進中の一定の制動距離。値が0より大きい場合にのみアクティブであり、それ以外の場合はCV254の値が使用されます。リバーシブル列車に便利です。	0-255	0