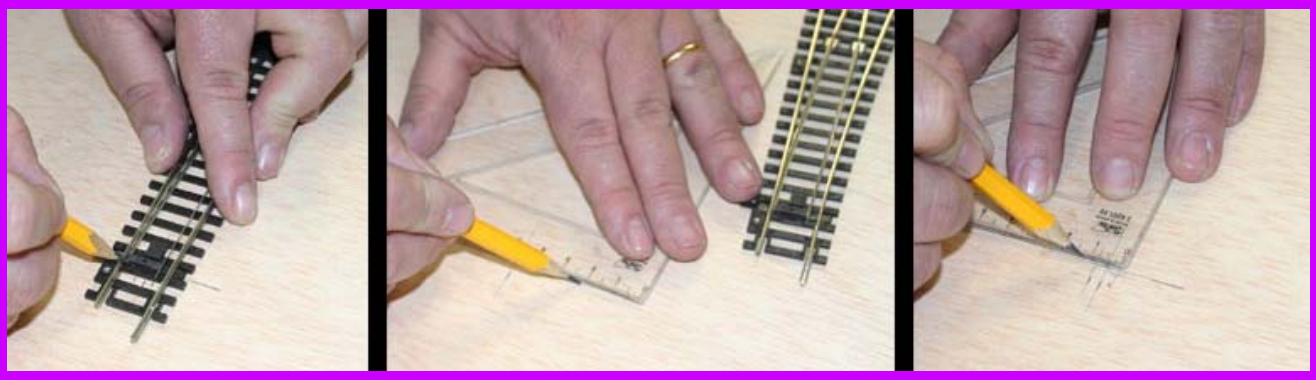
Desvíos PIKO con motor de movimiento lento bajo tablero

Los desvíos PIKO pueden motorizarse en superficie con el motor de bobinas de PIKO. Este mismo motor puede montarse también bajo tablero con el accesorio 55273 de PIKO. Pero para quien quiera dar un mayor realismo al movimiento del espadín del desvío, existe la opción de montar un motor lento Tillig (ref 86110). El montaje de estos motores no es sencillo si no se ha hecho alguna vez, por lo que le hemos preguntado al famoso modelista Salvador Vila de "Maquetas Vila" como los monta el. Esta colaboración nos muestra su forma de trabajo.

La planificación del punto de colocación exacto del desvío es clave para el éxito y buen funcionamiento de un motor debajo de tablero. Por esto, después de dibujar los planos con un programa de diseño como **WinRail**, procedo a trasladarlo al tablero. Marcaremos el punto exacto donde se sitúa la pieza que mueve el espadín del desvío, señalando concretamente el punto "central" del recorrido.





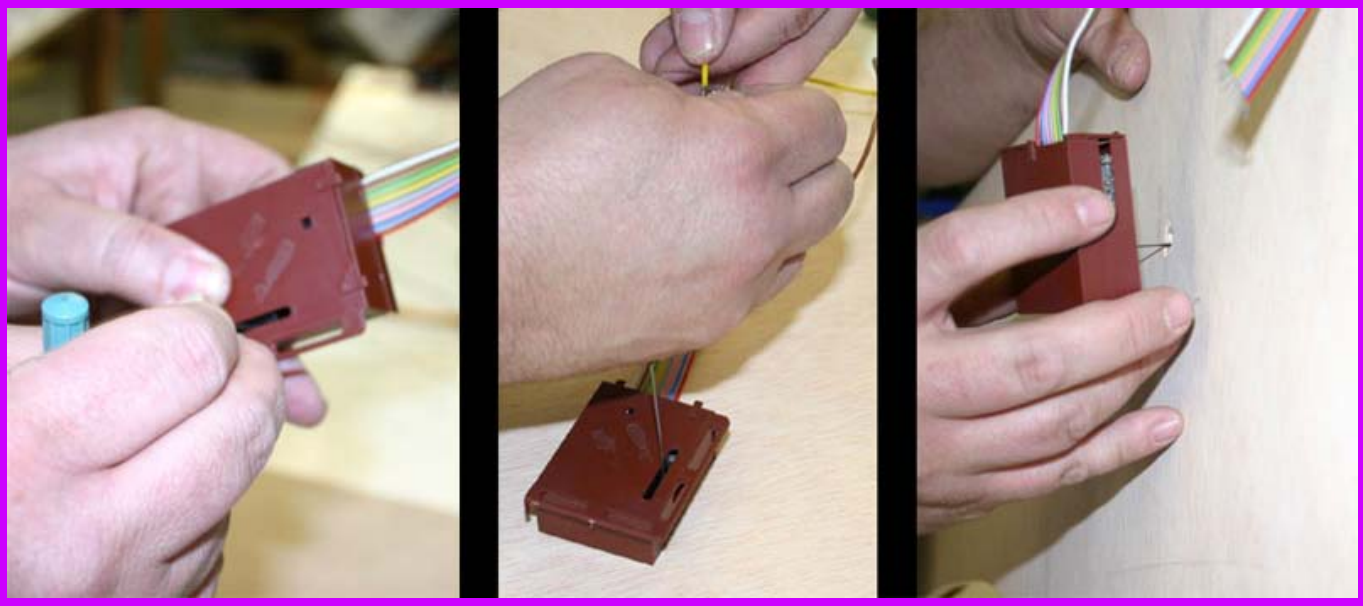
A continuación, y después de trazar con ayuda de una regla una cruz que nos sitúe dicho punto central, procedo a taladrar un agujero de 8 mm.

Es muy importante que el centrado sea correcto porque esto es lo que nos garantiza que el espadín podrá moverse adecuadamente en todo su recorrido.



Colocamos ahora el desvío en su posición definitiva y lo fijamos al tablero. Una rápida inspección nos permitirá observar que el pequeño agujero en la pieza que mueve el espadín ha quedado centrado en el agujero. Por este agujero deslizaremos el alambre que ha de mover el desvío.

Montamos el alambre, tal como se indica en las instrucciones que se suministran con el motor Tillig. Este motor viene con dos alambres. En nuestro caso hemos elegido el más grueso. Conecto a una salida de transformador de 16 V (ver esquema en la página siguiente) y sitúo el alambre en el punto central del recorrido, manteniendo para ello la conexión durante el tiempo necesario. Se introduce el alambre por el agujero y señalamos la posición en que deberá atornillarse. En este punto nos será de gran ayuda observar el alambre que hemos colocado en el motor. El nos guiará para elegir la posición correcta.



Las tres imágenes de la página siguiente, nos muestran como buscar la posición correcta del motor. Moveremos lentamente el motor hasta que el alambre quede en posición vertical respecto al tablero. Observar que en las dos imágenes de la izquierda, el alambre está “torcido”. Solo en la imagen de la derecha se observa que está vertical. Esta es la posición correcta del motor.

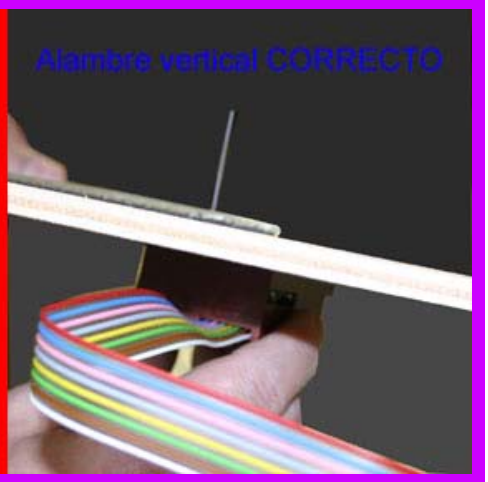
Siguiente

Navegación Rápida
[página 2]

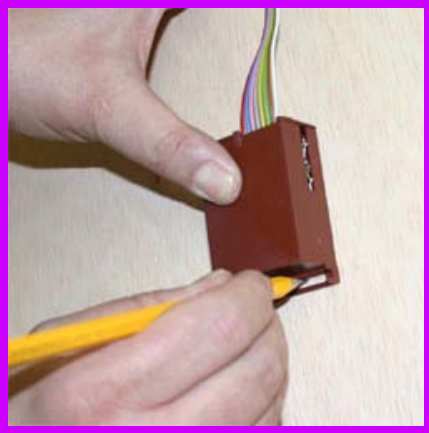
Desvíos PIKO con motor de movimiento lento bajo tablero (y 2)







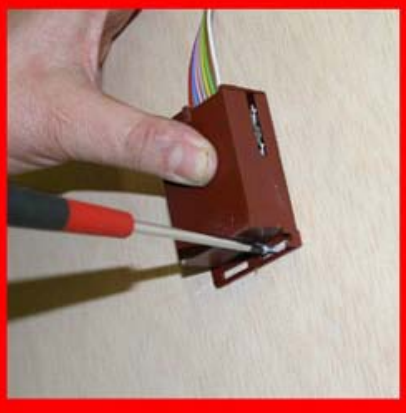
Ahora nos queda marcar los puntos donde colocaremos los tornillos de sujeción (no se suministran con el motor), colocar el motor deslizando el alambre por el agujero de la pieza que mueve el espadín y atornillar el motor en su posición definitiva.

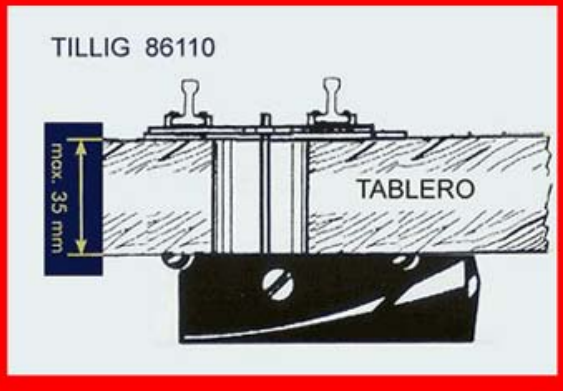


Para ello marco con un punzón el punto elegido y, después de realizar un primer paso de rosca con el propio tornillo y retirandolo de nuevo, coloco el motor y procedo a atornillarlo en su posición definitiva. Los tornillos de sujeción no se suministran con el motor. Al colocar el motor debemos asegurarnos que hemos deslizado el alambre por el agujero de la pieza que mueve el espadín. El esquema nos muestra como queda la instalación final. El alambre que se suministra es suficientemente largo para un grosor de tablero máximo de 35 mm.

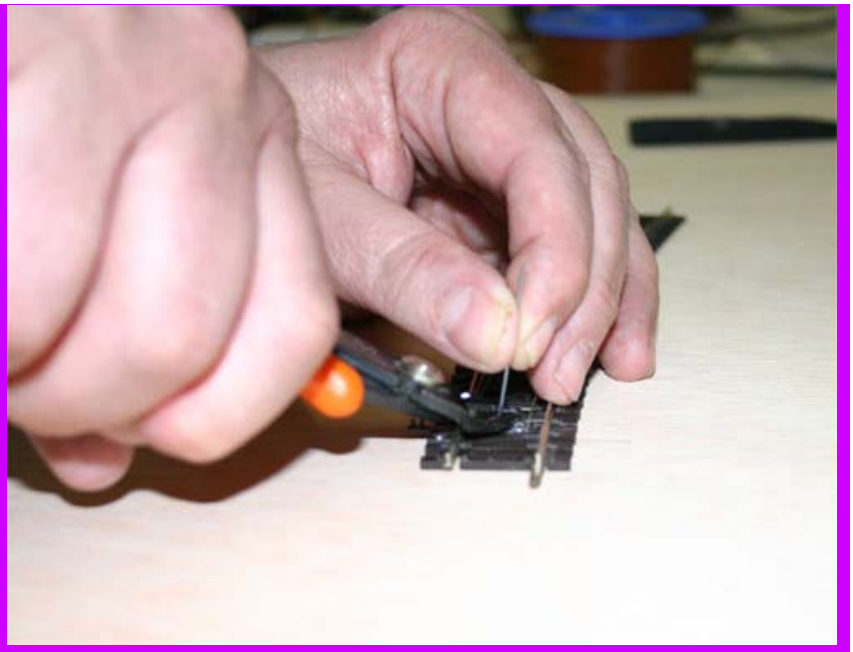




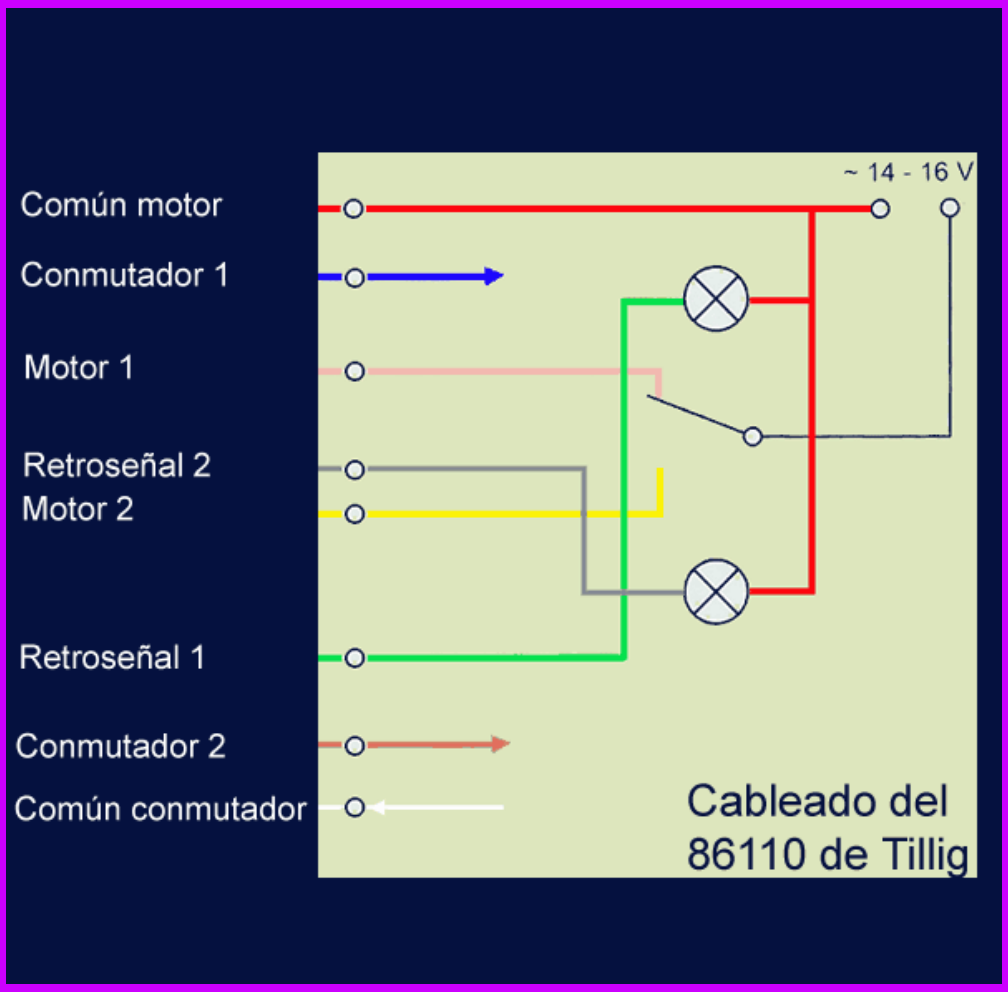




Con unos alicates recortaremos el alambre sobrante, dejándolo de tal modo que quede unos 2 mm por debajo del carril. El desvío estará listo para funcionar.

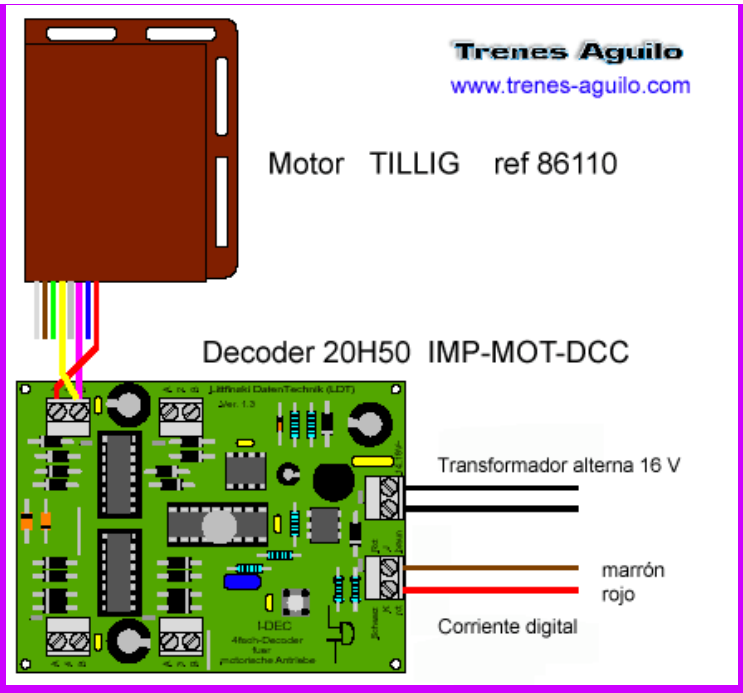


Este motor nos da opción a retroseñalizar la posición del desvío en un panel de control en analógico. En el siguiente esquema se utilizan para ello los cables gris y verde. Si se utiliza con desvíos que requieren polarización, disponemos de los cables marrón y azul para llevarlo a cabo.



Esquema de cableado de un motor lento Tillig 86 110

Si deseamos utilizarlo en digital, bastará conectarlo a un decoder del tipo IMP-MOT-DCC tal como indica el esquema. Como es habitual en este tipo de decoders distribuidos por Trenes-Aguilo, la alimentación se realiza mediante un



transformador normal de modelismo, con lo que ahorramos consumir corriente digital. Si estamos utilizando una central con LocoNet, podemos realizar un panel de control para activar el desvío con pulsadores y retroseñalizar su posición mediante LED's. Para ello utilizaríamos un Switch-Control (Uhlenbrock 63410).

Montaje en digital con el decoder IMP-MOT-DCC para 4 motores.

Con los elementos adecuados, es fácil disponer de una maqueta profesional. Es solo cuestión de animarnos a un primer ensayo.

Salvador Vila



Vista generl del taller de Maquetas Vila

Anterior

Navegación Rápida
[página 1]