

## ZIMO 社の概要

1977年に発表した ZIMO 社の鉄道模型制御システムは、卓上での運転、レイアウトでの運転に拘わらず強力なコマンドステーション、使いやすいキャブを器を目指した DCC システムあり、当時入手できる電子を可能な限り使用したデコーダーは、完全に総合的な鉄道模型の制御システムを経験豊富なモデラーに提供してきました。

あなたのコンピュータの **Centralized Traffic Control** システム。

ZIMO 社の DCC は、DCC システムの間で「**キャデラック**」としばしば呼ばれる。

ZIMO 社はたとえば、高周波駆動または双方向性コミュニケーションのような新機能を競合他社の数年前に開発してきました。

多くのモデラーは、ZIMO デコーダーを世界最高といいます。

より多くを製品に期待するモデラーのために、ZIMO 電車制御システムは開発された。

いかなるレイアウトでも、さらなる特徴や機能を要求されます。

ZIMO 社のデコーダーは、最も小さなレイアウトを持つモデラーさえをターゲットとしています。いかなる DCC システム（それが互換性を持つ DCC であるならば）稼働し、機関車メーカーによって設置されるデコーダーの代替品として推奨されている。

ZIMO デコーダーの、定価付はまさしく競争的であり、優れた駆動特性を提供する。

## 1979 年から 2009 までの出来事：

### 1979 年

最初の ZIMO Digital システム (BGT-1、FP-2、FZE-2) が、市場投入

初のデコーダーの寸法は **45×30×20mm** でした。

同時に、他の一社の製品が市場に投入されました。

イギリスの業者によるシステムは、**16**本の列車の制御が可能で、スピードステップは、**6**でした。

一方、ZIMO 社では、比較として、**99**本の列車の制御が可能でスピードステップ **16**のシステムの設計されてほとんど終わっていました。

### 1980 年

初めて、複数本の列車の運行は電車安全管理システムと結合されました。そして、それは後で「信号による速度制御」という名前をつけられた。

それは、今日まで ZIMO システムの際立つ特徴の一つです。

### 1980 年

また、同じ年には、負荷補償 (BEMF) のためのアドオン・モジュールが、すでに開発された。

ただ、その大きさの故、それがラージスケールの機関車で使うことができるだけだった。

### 1981 年

新世代の ZIMO システムとして M100、M200、M400 が投入され、同時に投入された M500 制御ユニットはブロック制御、進路設定、駅への列車の据え付け、発車などを CTC パネルの押しボタンで行うプロトタイプとなりました。

## 1984 年

ZIMO は、最初のマイクロプロセッサ制御のキャブ M210 を市場に投入。

5 台までの機関車のアドレスと編成の記憶が可能となりました。

同時に EPROM の交換という簡単な操作によりにより、アップグレードが可能となりました。

## 1987 年

ZIMO は、以降 12 年間他のメーカーがなし得なかった列車番号を認識するシステムを開発。

## 1989 年

高周波駆動 (20kHz) をもつ MX41 デコーダーの導入で、無音の負荷補正 (BEMF) と結合する世界初のデコーダーは、現実された。

## 1990 年

Computer-Software 「STP」 (E. Sperrer ソフトウェア開発) の開発

実物の鉄道に CTC が導入され、パーソナルコンピュータがすべての安全面の責任を引き継ぐことができた。STP の投入は、他の DCC システムのソフト製品ときわどい対比を見せるようになりました。

## 1992 年

より小さいコマンドステーション、赤外線キャブ、アクセサリ・デコーダーと小型化されたデコーダーが開発されて、市場に導入された。

伝統的な技術をもとに、自由な発想で新製品を開発しました。新しいライフスタイルをご提案します。



## DCC ラボラトリ

〒251-0043

神奈川県藤沢市辻堂元 2-21-10-505

TEL 0466-35-2820

FAX 0466-35-9806

