

C15 - Contrôleur de moteur Pypilot 12-24 V 15 A de NaviTop, avec boîtier et commande d'embrayage.

Ce contrôleur de moteur est fourni avec un boîtier.

Il est largement dimensionné pour fournir 15 A en continu sous 12 ou 24 V en utilisant des transistors agencés et dimensionnés pour pouvoir fournir 400A . Cela permet un très bon rendement électrique du pilote en minimisant au maximum les pertes dans le contrôleur. Le courant crête de ce contrôleur peut être de 25A.

La sortie de commande d'embrayage peut fournir 4 A max.

Ce courant nominal de 15 A correspond au courant moteur au couple maximal lorsque le gouvernail tourne. Il ne s'agit pas du courant moteur bloqué, car ce contrôleur limite le courant lorsque le gouvernail est bloqué.



Avec ce calculateur, Pypilot permet de réduire la consommation électrique de la bobine de l'électrovanne ou commande d'embrayage dans un rapport d'environ 6. Pour embrayer, la bobine est alimentée à pleine puissance pendant environ 250 ms. La puissance est ensuite réduite à ce qui est nécessaire pour maintenir l'électrovanne ou l'embrayage.

Le processeur est flashé. Pour une bonne résistance au milieu marin, le circuit imprimé est marinisé avec plusieurs couches de vernis acrylique tropicalisant. Il est équipé d'un câble avec connecteur étanche 4 contacts vers le calculateur Pypilot et de bornes à levier Wago 32A pour l'alimentation et les sorties moteur et embrayage.

Le câble avec connecteur étanche 3 contacts du capteur d'angle de barre n'est pas inclus.

Celui-ci est disponible en option de même qu'un câble avec connecteur étanche pour contacts de fin de course.

Les soudures des câbles sont protégées et renforcées par application d'un isolant liquide.

Dimensions du boîtier : 132 x 102 x 34 mm