

PC30 - Contrôleur de moteur Pypilot 12-24 V 30 A avec commande d'embrayage de NaviTop, sans boîtier

Ce contrôleur est largement dimensionné pour fournir 30 A en continu sous 12 ou 24 V en utilisant des transistors agencés et dimensionnés pour pouvoir fournir 336A . Cela permet un très bon rendement du pilote en réduisant les pertes dans le contrôleur.

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

Ce courant nominal de 30 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.

La connexion aux câbles est facile grâce à des bornes Wago :

- Bornes à levier 64A pour l'alimentation et le moteur
- Bornes à levier 32A pour la commande d'embrayage
- Cosses à insertion de 1,5 mm² pour l'UART du Raspberry Pi, le capteur d'angle du gouvernail et la sortie 5 V CC vers le calculateur.

Le boîtier est conçu pour fixer facilement les câbles électriques à l'aide de colliers de serrage en nylon.

Le boîtier n'est pas fourni.

Dimensions du circuit imprimé : 107 x 117 x 43 mm

