

C10 - Contrôleur de moteur Pypilot 12-24V 10A de NaviTop, avec boîtier et sans commande d'embrayage

Ce contrôleur de moteur avec boîtier est dimensionné pour fournir 10 A en continu sous 12 ou 24 V.

Les 10 A correspondent au courant consommé par le moteur tournant le gouvernail au couple maximal. Il ne s'agit pas du courant moteur bloqué, car ce contrôleur permet une limitation électronique du courant lorsque le gouvernail est bloqué. Le courant crête de ce contrôleur peut atteindre 15 A.



Les filtres CEM sont identiques à ceux du contrôleur Navitop 15 A. Les composants de commande d'embrayage ne sont pas installés et les transistors sont agencés et dimensionnés pour 100 A. A l'identique du contrôleur 15A de Navitop, le peut alimenter en toute sécurité le calculateur de Navitop en 5 V CC (0.8A crête).

Le circuit imprimé est marinisé avec plusieurs couches de vernis acrylique tropicalisant.

Le processeur est programmé et les fonctions sont testées. Il est fourni avec des bornes à levier Wago 32 A (entrée d'alimentation et sortie moteur) et un connecteur étanche à 4 broches pour l'ordinateur Pypilot. Le connecteur étanche à 3 broches pour le capteur de gouvernail n'est pas installé et peut être fourni séparément (CS3R).

Les soudures des câbles sur le circuit imprimé sont protégées par un isolant plastifiant.

Dimensions du boîtier : 104 × 70 × 25 mm