

Capteur d'angle de barre RF40

Guide d'installation

L'appareil RF40 est un capteur d'angle de barre résistif, adapté aux systèmes de pilotage automatique dotés d'un pilote automatique NAC-1 ou NAC-2.

→ **Remarque :** L'appareil RF40 ne peut pas être utilisé avec le pilote automatique NAC-3.

L'appareil RF40 peut également être utilisé avec les pilotes automatiques dotés d'une entrée de capteur d'angle de barre analogique.

→ **Remarque :** Ne retirez pas le levier du transmetteur du capteur d'angle.

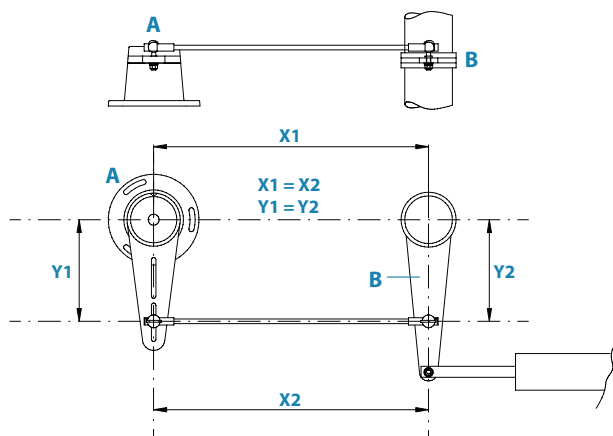
→ **Remarque :** L'appareil est réglé par défaut et son installation ne nécessite aucun autre réglage que ceux décrits ci-dessous.

Emplacement de montage

Le capteur RF40 (A) se monte à proximité de la barre. Il est lié mécaniquement au tiller (B) ou au quadrant de la barre.

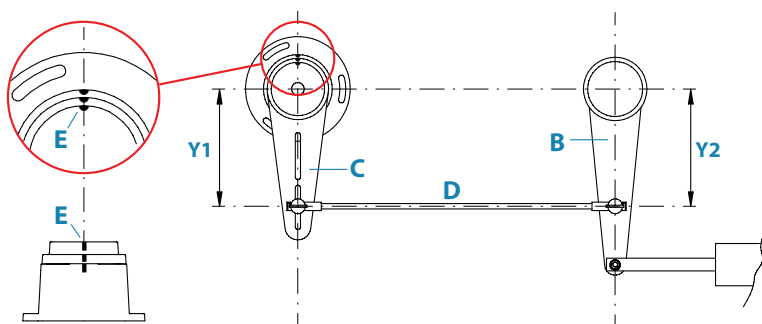
Sélectionnez un emplacement de montage approprié pour le capteur RF40, conformément à l'illustration

- **X1 = X2 :** minimum 150 mm (5,9"), maximum 345 mm (13,6")
- **Y1 = Y2 :** minimum 44 mm (1,7"), maximum 130 mm (5,1")



Installation

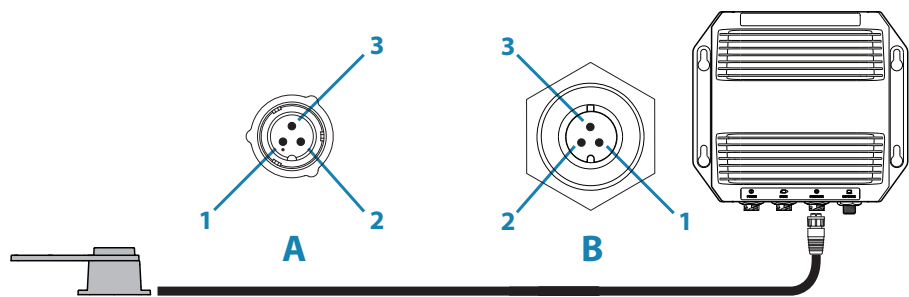
Le levier du capteur RF40 (C) comporte deux logements réservés à la liaison du transmetteur (D). Les logements permettent une flexibilité optimale pour permettre le raccord des liaisons mécaniques 1:1.



1. Faites tourner le gouvernail pour placer le tiller de la barre (B) en position centrale (approximativement)
2. Montez le capteur RF40 sur une plate-forme adaptée
 - Si nécessaire :
 - Ajoutez un matériau de blocage sous l'appareil RF40 pour régler la hauteur du levier du transmetteur afin qu'il soit au même niveau que le tiller de la barre
 - Réduisez la longueur de la tige du transmetteur (D) pour placer le capteur d'angle près de la barre
3. Faites pivoter le levier de l'appareil RF40 sur sa position centrale
 - Les marques (E) indiquées sur l'appareil et sur le levier doivent être alignées
4. Faites pivoter l'appareil RF40 pour que le levier de la barre soit parallèle au tiller de la barre
5. Si possible, réglez la liaison du transmetteur sur la limite inférieure du logement extérieur
6. Percez et appuyez sur le tiller de la barre afin que la dimension Y2 soit égale à la dimension Y1
7. Fixez le joint sphérique sur le tiller de la barre et connectez la tige du transmetteur au joint sphérique sur le tiller de la barre
8. Serrez les vis de montage de l'appareil RF40 et du joint sphérique de la tige du transmetteur.
9. Observez le capteur d'angle pendant qu'une personne fait tourner le gouvernail sur la totalité de la barre de gauche à droite, et vérifiez que la liaison mécanique fonctionne librement.

Câblage

L'appareil RF40 est équipé d'un câble de 15 m (49 pieds) et d'un connecteur (A). Il se connecte à la prise à trois broches du capteur d'angle de barre du pilote automatique NAC-1 ou NAC-2 (B).

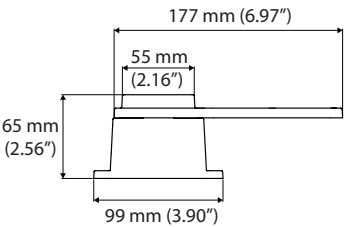


	Fonction	Couleur
1	+5 V CC	Rouge

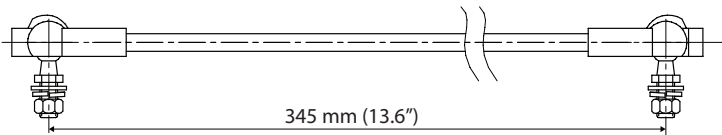
	Fonction	Couleur
2	Signal	Jaune
3	-0 V CC	Noir

Schémas dimensionnels

RF40



Liaison du transmetteur



Composant

20193454 Liaison du transmetteur

Caractéristiques techniques

→ **Remarque :** La liste actualisée des spécifications est disponible à l'adresse suivante : www.simrad-yachting.com

Physique	
Dimensions	Voir l'illustration
Poids	0,5 kg (1,1 lbs)
Matériel	Arnite T06 200 PBT
Distance de sécurité au compas	1,0 m (3,1 pieds)
Montage	Horizontal, vertical ou à l'envers
Câble	15 m (49 pieds) avec connecteur
Liaison du transmetteur	Acier inoxydable 345 mm (13,6") avec 2 joints sphériques
Électricité	
Tension d'alimentation	5 V CC
Consommation électrique	2,5 mW
Environnement	
Température de fonctionnement	-25 à +55 °C (-13 à +130 °F)
Température de stockage	-30 à +70 °C (-22 à 158 °F)
Indice d'étanchéité	IP56
H5000	
Angle de barre	+/- 120 degrés
Signal de sortie	0 à 5 V CC
Valeur de résistance	10 000 ohms
Précision	+/- 0,25° à +/- 5°, sinon +/-0,5°
Répétabilité	+/- 0,1°

